

# 暑期讲义

---

作者：有80%信心的DSY

主旨：阿巴阿巴随便写点，慢慢丰富

序言：暂无

参考书籍：《机器学习》（周志华西瓜书），《统计学习方法》（李航），《deep learning book》，《Understanding Machine Learning: From Theory to Algorithms》，《High-dimensional probability: an introduction with applications in data science》，pytorch doc，《点集拓扑讲义》

私货极多欢迎批评，邮箱：[madsy@mail.scut.edu.cn](mailto:madsy@mail.scut.edu.cn)

想感谢的人：暂时没想好

献给XXXX

最近前面内容好像有个主旨：本讲义想从机器学习基本问题出发，讲明白对于神经网络甚至更广义的可微模型编程建模逻辑。

## 1.1机器学习基础概念

---

### 1.1集合与模型

#### 1.1.1 事件集，Definition：

真实世界里我们研究对象数值建模化的集合 $\Omega$ 。

eg：如各种各样的图片，声音，文本，信号。

#### 1.1.2 输入空间，Definition：

所有可能的输入元素组成的集合 $\mathcal{X}$ ，事件集一定是输入空间。

#### 1.1.3 输出空间，Definition：

所有可能的输出元素组成的集合 $\mathcal{Y}$ ，事件集可以是输出空间。

#### 1.1.4联合分布假设:x

对于定义在 $\mathcal{X}$ 和 $\mathcal{Y}$ 上的随机变量 $X, Y$ ，我们假设在 $\mathcal{X} \times \mathcal{Y}$ 上其存在联合分布。

#### 1.1.5真实映射假设:

对于定义在 $\mathcal{X}$ 和 $\mathcal{Y}$ 上的随机变量 $X, Y$ ，我们假设存在最优的映射 $y = F(x), P(x, y)$ 可以转换为 $P'(x)$ .  
( $P(x, y) = P(x, F(x))$ )

#### 1.1.6数据集（样本点观测集），Definition：

对应集合上定义的随机变量，观察/采样到的独立同分布的样本点集。

eg:比如对于 $\mathcal{X} \times \mathcal{Y}$ 上的数据集 $\{(x_i, y_i)\} \sim P(x, y)$

#### 1.1.7模型，Definition：

定义在由 $\mathcal{X}$ 到 $\mathcal{Y}$ 的一个映射 $f$ ，该模型既可以是概率模型 $P(x)$ ，也可以是非概率模型 $f(x)$

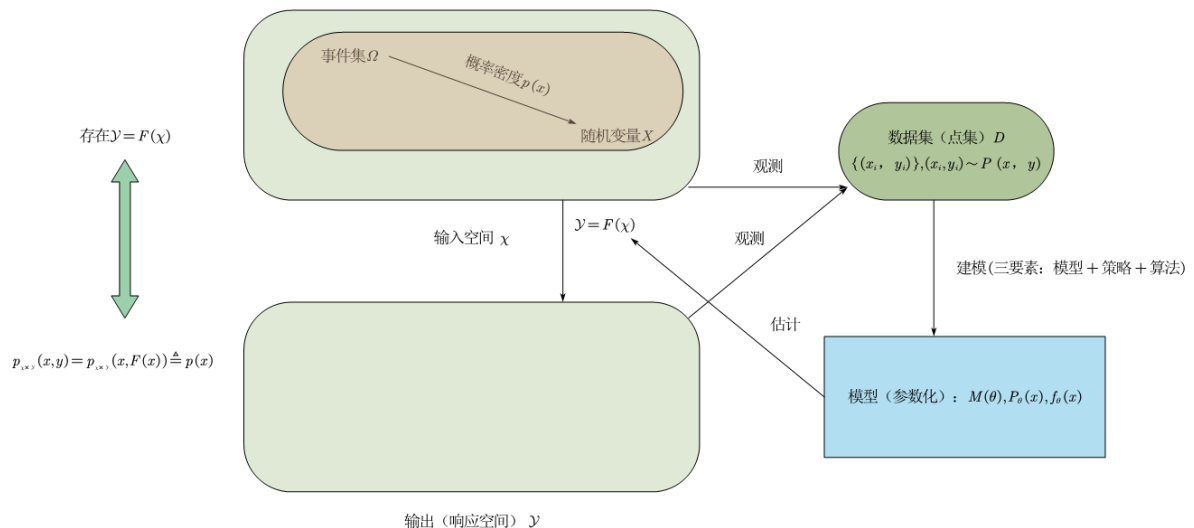
### 1.1.8假设空间， Definition:

对于我们假设所有可能模型 $f$ 的集合 $\mathcal{H}$ .

### 1.1.9参数化模型及其假设空间， Definition:

定义在由 $\mathcal{X}$ 到 $\mathcal{Y}$ 的映射 $f$ 由参数 $\theta$ 参数化， $\theta \in \Theta$ ,我们可以由 $\Theta$ 定义我们的假设空间 $\mathcal{H}_\Theta$

eg:  $\{f|f(x) = ax + b, a \in R, b \in R\}$ 定义了所有直线构成的假设空间。



## 1.2泛化误差及变分问题

### 1.2.1损失函数， Definition:

对于输出空间 $\mathcal{Y}, \forall a, b \in \mathcal{Y}$ 对于二元函数 $L(a, b)$ ,  $L$ 满足:

$$L(a, b) \geq 0$$

$$L(a, b) = 0, \text{ if and only if } a = b$$

eg:

如果 $\mathcal{Y}$ 是一个度量空间，则其上任意一个距离 $d$ 都是损失函数。

### 1.2.3泛化误差， Definition:

对于一对输入输出空间 $\mathcal{X}$ 和 $\mathcal{Y}$ 上的随机变量 $X, Y$ ，对任意模型 $f$ ,我们称:

$$R_{\text{exp}}(f) \triangleq E_{P, \mathcal{X} \times \mathcal{Y}}[L(\mathcal{Y}, f(X))] = \int_{\mathcal{X} \times \mathcal{Y}} L(\mathcal{Y}, f(x)) p(x, y) dx dy$$

$$\text{or } R_{\text{exp}}(f) \triangleq E_{P, \mathcal{X}}[L(F(X), f(X))] = \int_{\mathcal{X}} L(F(x), f(x)) p'(x) dx$$

# What does Machine Learning do?

$$\min_{f \in \mathcal{H}} R_{exp}(f) = R(f)$$

## 1.2 expand:泛函

### 1.2.3泛函, Definition:

集合 $\mathcal{H}$ 是一个函数集合,  $R$ 是实数域, 我们定义 $\mathcal{H}$ 到 $R$ 的一个映射 $y = J(f)$ 为泛函。(本质是向量空间到标量的映射)。泛函一般由积分定义, 实际上我们已经接触过很多可以定义泛函的东西。

eg:

$$J(y) = \int_{x_0}^{x_1} \sqrt{1 + y'^2} dx$$

为二维平面上, 过点 $x_0, x_1$ 的所有可微曲线的泛函, 该泛函的意义是这些曲线的长度。

$$J(p) = - \int p(x) \log p(x) dx$$

这是信息熵, 衡量随机变量不确定性的泛函。

$$J(p) = KL(p||q) = \int p(x) \log \frac{p(x)}{q(x)}$$

这是关于 $p$ 和 $q$ 的一个损失。

当然泛化误差也可以定义一种泛函:

$$J(f) = R_{exp}(f) \triangleq E_{P, \mathcal{X} \times \mathcal{Y}}[L(\mathcal{Y}, f(X))] = \int_{\mathcal{X} \times \mathcal{Y}} L(\mathcal{Y}, f(x)) p(x, y) dx dy$$

那么机器学习和泛函有什么关系?

### 1.2.4泛函极值 (变分问题) Definition:

我们称对于一个定义在 $\mathcal{H}$ 上的泛函 $J(f)$ , 问题

$$\min_{f \in \mathcal{H}} J(f)$$

称之为泛函极值问题, 也可以叫做变分问题。

机器学习的数学抽象本质是变分问题, 我们试图要最小化泛化误差这个泛函:

$$\min_{f \in \mathcal{H}} R_{exp}(f) = R(f)$$

对于由损失函数定义的变分问题, 最优解是显然的, 若真实映射 $F \in \mathcal{H}$ ,  $F$ 是最优解, 不过很可惜, 和传统的泛函分析面对的变分问题不同, 我们无法解析的求解该变分问题。

原因有以下这么几个:

**1.最重要的原因:** 我们无法解析知道输入空间输出空间确切的分布, 和整个集合。我们所能拿到的只有数据集 (样本点观测集)。

**2.真实映射 $F$ 是不可知的, 我们的假设空间很难包含 $F$**

...

## 那么如何去求解该变分问题？

答案：借助概率论，实分析，测度论的工具进行估计，用统计量建立的学习策略，统计量是可以计算的，再通过参数化模型把变分问题转换成数值优化问题。

## 1.3 PAC Theory

### 1.3.1 经验损失, Definition:

对于可观测到的N个点集——数据集  $\{(x_i, y_i)\} \sim P(x, y)$

我们定义一种常见的学习策略  $\hat{R}(f)$ :

$$\hat{R}(f) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N L(F(x_i), f(x_i))$$

为经验损失。

## 变分问题裂解

考虑:

$$R(f) = [R(f) - \hat{R}(f)] + \hat{R}(f)$$

### 1.3.2 Generalization Gap, Definition:

我们定义如上裂解中方括号中的内容  $[R(f) - \hat{R}(f)]$  叫做 **Generalization Gap**，此后记为 **GP**。

这是个很重要的分解，可以这么说，这个看起来平常的式子，把一个变分问题拆成两部分，前面交给统计学家，后面交给优化学家。

### 抽象理解:

对于 **GP** 问题，统计学家要干的事情就是通过概率论，实分析，测度论等工具，对假设空间  $\mathcal{H}$  建立如下依概率不等式结论：

$$\forall \varepsilon > 0, P(\exists f \in \mathcal{H}, GP \geq \varepsilon) \leq \frac{m(d_{\mathcal{H}})}{g(N) * h(\varepsilon)} \quad (1)$$

或者等价的

$$\forall \varepsilon > 0, P(\forall f \in \mathcal{H}, GP \leq \varepsilon) \geq 1 - \frac{m(d_{\mathcal{H}})}{g(N) * h(\varepsilon)} \quad (2)$$

其中  $d_{\mathcal{H}}$  的含义是假设空间的一个复杂度度量，如果  $\mathcal{H}$  是一个有限集合，则  $d$  可以是其元素个数，对于无限集合，我们后面会介绍他的一个复杂度度量 VC Dimension， $N$  是观测到的数据量， $\varepsilon$  是我们想要 GP 误差限，其中  $m, g, f$  都是一个多项式或者指数级别的函数。

也就是说根据我们的数据量，我们能以  $1 - \frac{m(d_{\mathcal{H}})}{g(N) * h(\varepsilon)}$  的概率把握把 **GP** 控制在  $\varepsilon$  以内。

### 1.3.3 Probability Approximate Correct Learnable (PAC可学习) , Definition:

若假设 $\mathcal{H}$ 空间对于真实映射 $F$ ,存在 $\hat{R}(f)$ 使得不等式 (2) 成立, 则我们称 $F$ 对于 $\mathcal{H}$ 是**PAC Learnable**的 (PAC可学习) 。

**注意! :**

改概念不等价于**GP**依概率收敛到0!!!!!! (依测度收敛到0只是必要条件)

这里比**GP**依概率收敛到0要求更强!!!!

**PAC Learnable GP 一定依概率收敛到0**

**GP依据概率收敛到0不一定PAC Learnable**

重要的是一定要有一个和 $d_{\mathcal{H}}, N, \varepsilon$ 有关的概率Bound, 要能**控制**。

从统计的角度理解就是 $\hat{R}(f)$ 是 $R(f)$ 的弱相合统计量是**PAC Learnable**的一个必要条件。

## 有限假设集定理

### 定理1.3.4: 有限假设集原理

对于输入空间 $\mathcal{X}$ 和布尔输出空间 $\mathcal{Y} = \{0, 1\}$ ,我们的假设空间 $\mathcal{H}$ 有限, 即 $\mathcal{H} = \{f_1, f_2, \dots, f_d\}$ 。

我们有:

$$\forall \varepsilon > 0, P(\forall f \in \mathcal{H}, GP \leq \varepsilon) \geq 1 - \frac{d}{\exp\{2N\varepsilon^2\}}$$

即有限假设空间对于任意布尔映射是**PAC Learnable**。

该证明需要用到**Hoeffding inequality**:

#### 定理1.3.4.1 Hoeffding inequality (霍夫丁不等式)

$X_1, \dots, X_n$  为有界独立随机变量, 即 $A_i \leq X_i \leq B_i, 1 \leq i \leq n$ . 对于任意 $\varepsilon > 0$ , 和任意 $t > 0$ ,

$$P\left(\sum_{i=1}^n (X_i - E[X_i]) \geq \varepsilon\right) \leq \exp\left(-t\varepsilon + \frac{t^2}{8} \sum_{i=1}^n (B_i - A_i)^2\right)$$

进一步:

$$P\left(\sum_{i=1}^n (X_i - E[X_i]) \geq \varepsilon\right) \leq \exp\left(-\frac{2\varepsilon^2}{\sum_{i=1}^n (B_i - A_i)^2}\right)$$

而要证明**Hoeffding inequality**我们先要需要证明高维统计如下几个引理:

#### 引理1.3.4a: Markov inequality (马尔可夫不等式)

$$X \geq 0, \forall \varepsilon > 0, P(x \geq \varepsilon) \leq \frac{1}{\varepsilon} EX. \quad .$$

**proof:**

$$EX = \int_0^{+\infty} x dF(x) \geq \int_{\varepsilon}^{+\infty} x dF(x) \geq \varepsilon \int_{\varepsilon}^{+\infty} dF(x) = \varepsilon P(x \geq \varepsilon).$$

$$\therefore P(x \geq \varepsilon) \leq \frac{1}{\varepsilon} EX.$$

### 定理1.3.4.1 Hoeffding inequality

**proof:**

我们考虑:

$$Y_i \triangleq X_i - EX_i, EY_i = 0$$

可以看出:

$$a_i = A_i - EX_i \leq Y_i \leq b_i = B_i - EX_i$$

原问题等价:

$$P(\sum Y_i \geq \varepsilon) \leq \exp\left(-t\varepsilon + \frac{t^2}{8} \sum (b_i - a_i)^2\right)$$

考虑:

$$P(\sum Y_i \geq \varepsilon) = P(e^{t\sum Y_i} \geq e^{t\varepsilon})$$

由Markov inequality:

$$P(e^{t\sum Y_i} \geq e^{t\varepsilon}) \leq e^{-t\varepsilon} \cdot E[e^{t\sum Y_i}]$$

因为 $Y_i$ 独立:

$$P(e^{t\sum Y_i} \geq e^{t\varepsilon}) \leq e^{-t\varepsilon} \cdot \prod_i E[e^{tY_i}]$$

又因为 $a_i \leq Y_i \leq b_i$ ,

$$Y_i = (1 - \alpha)a_i + \alpha b_i, \quad \alpha = \frac{Y_i - a_i}{b_i - a_i} \in [0, 1]$$

因为 $e^t$ 是凸的:

$$E[e^{tY_i}] \leq E\left[\frac{b_i - Y_i}{b_i - a_i} e^{ta_i} + \frac{Y_i - a_i}{b_i - a_i} e^{tb_i}\right]$$

$$E[e^{tY_i}] \leq \frac{b_i}{b_i - a_i} e^{ta_i} - \frac{a_i}{b_i - a_i} e^{tb_i}.$$

令 $u = t(b_i - a_i) > 0$ ,  $\gamma = -\frac{a_i}{b_i - a_i} \Rightarrow \frac{b_i}{b_i - a_i} = 1 - \gamma$ , 得到:

$$-\frac{a_i}{b_i - a_i} e^{ta_i} + \frac{b_i}{b_i - a_i} e^{tb_i} = \gamma e^{(1-\gamma)u} + (1 - \gamma)e^{-\gamma u} = e^{-\gamma u} (\gamma e^u + 1 - \gamma) \quad (3)$$

令 $g(u) \triangleq \log(3) = -\gamma u + \log(\gamma e^u + 1 - \gamma)$ , 考虑0点泰勒展开:

$$g(0) = 0. \quad g'(u) = -\gamma + \frac{\gamma e^u}{\gamma e^u + 1 - \gamma}. \quad g'(0) = 0$$

$$g''(u) = \frac{\gamma e^u (\gamma e^u + 1 - \gamma) - \gamma e^u (\gamma e^u)}{(\gamma e^u + 1 - \gamma)^2} = \frac{(1 - \gamma)\gamma e^u}{(\gamma e^u + 1 - \gamma)^2} \leq \frac{(1 - \gamma)\gamma e^u}{\left(2\sqrt{\gamma e^u (1 - \gamma)}\right)^2} = \frac{1}{4}$$

得到:

$$g(u) = g(0) + ug'(0) + \frac{u^2}{2}g''(\xi) \quad 0 \leq \xi \leq u$$

得到:

$$g(u) = \frac{u^2}{2}g''(\xi) \leq \frac{u^2}{8}.$$

得到

$$E[e^{tY_i}] \leq e^{g(u)} \leq e^{\frac{1}{8}u^2} = e^{\frac{t^2}{8}(b_i - a_i)^2}$$

得到:

$$\begin{aligned} P\left(\sum Y_i \geq \varepsilon\right) &\leq \exp\left(-t\varepsilon + \frac{t^2}{8} \sum (b_i - a_i)^2\right) \\ P\left(\sum Y_i \geq \varepsilon\right) &\leq \exp\left(-\frac{2\varepsilon^2}{\sum (b_i - a_i)^2}\right) \end{aligned}$$

得证。

**Expend PS:**

实际上**Hoeffding**只是更抽象不等式的一个特例，实际上指数型上界的概率不等式不止对有界独立变量成立，对于许多无界的分布也都成立，例如高斯分布，在高维统计中我们有专门研究一类具有可控概率界中心矩的分布（次高斯分布，次指数分布），**Bernstein**不等式等等就是用来描述这类过程的。这类不等式叫做**Concentration inequality**（集中不等式），描述的是样本数量朝着期望的收敛的一类概率 bound，这类不等式原理在机器学习的 learning theory 和很多前沿随机过程问题中非常常见。

### 定理1.3.4 有限假设集原理

**proof:**

对任意函数  $f \in \mathcal{H}$ ,  $\hat{R}(f)$  是  $N$  个独立的随机变量  $L(Y, f(X)) + \varepsilon$  的样本均值,  $R(f)$  是随机变量  $L(Y, f(X))$  的期望, 由**Hoeffding inequality**:

$$P(R(f) - \hat{R}(f) \geq \varepsilon) \leq \exp(-2N\varepsilon^2)$$

又因为  $\mathcal{H} = \{f_1, f_2, \dots, f_d\}$  有限:

$$\begin{aligned} P(\exists f \in \mathcal{H} : R(f) - \hat{R}(f) \geq \varepsilon) &= P\left(\bigcup_{f \in \mathcal{H}} \{R(f) - \hat{R}(f) \geq \varepsilon\}\right) \\ &\leq \sum_{f \in \mathcal{H}} P(R(f) - \hat{R}(f) \geq \varepsilon) \\ &\leq d \exp(-2N\varepsilon^2) \end{aligned}$$

## 1.4 VC Dimension (Vapnik-Chervonenkis Dimension)

### 1.4.3 Empirical processes via VC dimension:

$$E \sup_{f \in \mathcal{H}} \left| \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n f(X_i) - Ef(X) \right| \leq C \sqrt{\frac{\text{vc}(\mathcal{H})_0}{n}}$$

$$R(f) - \hat{R}(f) \leq E \sup_{f \in \mathcal{H}} |R(f) - \hat{R}(f)| = E \sup_{f \in \mathcal{H}} \left| \frac{1}{n} \sum_i (f(X_i) - \mathbb{E}f(X_i)) \right| \leq C \sqrt{\frac{vc(\mathcal{H})}{n}}$$

## 1.5 Uniform Convergence

---

## 1.6 变分问题及参数优化问题

---

### 参数优化问题

#### 1.6.1 参数化的假设空间, Definition:

我们这里讨论研究的是连续的参数空间 $\Theta$ , 不讨论离散的 $\Theta$ 。

$f$ 是由参数 $\theta$ 定义,  $\theta \in \Theta$ , 参数化假设空间:

$$\mathcal{H} = \{f_\theta(x) | \theta \in \Theta\}$$

并定义参数化过程 $p: \Theta \rightarrow \mathcal{H}$ 。

#### 1.6.2 经验损失变分问题, Definition:

对于可观测到的 $N$ 个点集——数据集 $\{(x_i, y_i)\} \sim P(x, y)$ , 参数化假设空间 $\mathcal{H} = \{f_\theta(x) | \theta \in \Theta\}$ , 某种建模策略的经验损失 $\hat{R}(f)$ , 定义:

$$\min_{f \in \mathcal{H}} \hat{R}(f) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N L(F(x_i), f(x_i))$$

#### 1.6.3 模型参数优化问题, Definition:

对于可观测到的 $N$ 个点集——数据集 $\{(x_i, y_i)\} \sim P(x, y)$ , 参数化假设空间 $\mathcal{H} = \{f_\theta(x) | \theta \in \Theta\}$ , 某种建模策略的经验损失 $\hat{R}(f)$ , 定义:

$$\min_{\theta \in \Theta} L(\theta) = \hat{R}(f_\theta) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N L(F(x_i), f_\theta(x_i))$$

为参数优化问题。

**注意:** 在我们1.6的讨论场景中 $\hat{R}(f)$ 仍然是一个泛函, 而**问题1.6.2**和**问题1.6.3**并不能想当然的认为是等价的, 两者等价需要满足一定的充要条件。最为重要的环节在于研究 $\mathcal{H}$ 和 $\Theta$ 之间的关系, 要研究这两种之间的关系, 我们需要借助一点拓扑工具。



## 1.6 expand: 点集拓扑与同胚

(此处只是稍微展开背后的思想, 具体弄明白同胚的概念要学完整本点集拓扑)

### 1.6.4 拓扑, Definition:

令  $X$  为一个集合,  $\mathcal{T}$  是  $X$  的一个子集族 (族的概念就是集合的集合), 如果  $\mathcal{T}$  满足如下条件:

- (1)  $X, \emptyset \in \mathcal{T}$
- (2)  $\forall A, B \in \mathcal{T}$ , 则  $A \cap B \in \mathcal{T}$
- (3) 若  $\mathcal{T}_1 \subset \mathcal{T}$ , 则  $\bigcup_{A \in \mathcal{T}_1} A \in \mathcal{T}$

则称  $\mathcal{T}$  是  $X$  的一个拓扑。

且称集合  $X$  是一个相对于拓扑  $\mathcal{T}$  而言的拓扑空间, 记为偶对  $(X, \mathcal{T})$

### 1.6.5 同胚, Definition:

使  $(X, \mathcal{T}_X)$  和  $(Y, \mathcal{T}_Y)$  为两个拓扑空间, 若存在使  $f: (X, \mathcal{T}_X) \rightarrow (Y, \mathcal{T}_Y)$ 。  $f$  被称为这两个空间之间的同胚映射当且仅当

- (1)  $f$  是一个双射;
- (2)  $f$  是连续的;
- (3)  $f^{-1}$  是连续的。

我们也称  $(X, \mathcal{T}_X)$  和  $(Y, \mathcal{T}_Y)$  是同胚的。

## 假设空间及参数空间的同胚定理

### 1.6.6 参数冗余, Definition:

我们称参数化过程  $p$  是冗余的, 当且仅当对于  $\forall x \in \mathcal{X}, \exists \theta_1, \theta_2 \in \Theta, \theta_1 \neq \theta_2, f_{\theta_1}(x) = f_{\theta_2}(x)$ 。

eg:  $\{f | f(x) = ax + b + c, a \in R, b \in R, c \in R\}$  是冗余的。

### 定理 1.6.7 假设空间及参数空间的同胚定理

问题 1.6.2 和问题 1.6.3 等价:

当且仅当  $\mathcal{H}$  和  $\Theta$  同胚, 且  $p$  为其一个同胚映射。

或者说当且仅当参数化过程  $p$  不是冗余的。

**proof:**

因为  $\mathcal{H}$  和  $\Theta$  同胚, 且  $p$  为其一个同胚映射, 所以  $p$  是一个双射, 所以对于问题 1.6.2 任意局优  $f^*$ , 和收敛于问题 1.6.2 任意局优的柯西列  $\{f_i\}$ , 都在  $\Theta$  中存在

$\theta^*$ 及柯西列 $\{\theta_i\}$ 唯一对应。反过来对**问题1.6.3**同理，因此我们自然得到了等价性的证明。

而由参数化过程 $p$ 的构造过程，我们知道 $p$ 一定是 $\Theta$ 到 $\mathcal{H}$ 的连续满射，而参数冗余本质是在说明 $p$ 还是 $\Theta$ 到 $\mathcal{H}$ 的单射，所以我们可以得到 $p$ 是 $\Theta$ 到 $\mathcal{H}$ 的同胚映射。

**PS:**

实际上此处可以更多理解一下泛函这个概念，泛函的定义不是狭隘的函数到标量（实数域）的映射，他**本质是向量空间到实数域的映射**，只不过我们可以把函数当成一种向量。这里的同胚，**本质上是两个向量空间之间的同胚，是最简单的同胚**。

eg: 如果我们有 $n$ 个参数，即 $\theta = (\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_n)$ ,且每个参数的定义域都是全体实数，即 $\Theta = R^n$ ,那么我们的假设空间 $\mathcal{H}$ 就是同胚于 $R^n$ 的，如此我们在假设空间 $\mathcal{H}$ 上的任意变分问题，**等价于在 $R^n$ 上针对参数 $\theta$ 的无约束数值优化问题**。若 $\Theta$ 不是 $R^n$ ,类似的也可以证明**假设空间 $\mathcal{H}$ 同胚于 $R^n$ 的某个子空间，转换为约束数值优化问题**。

## 2.1 Pytorch基础概念

请大家必备网站: <https://pytorch.org/docs/stable/index.html>

### Torch基础概念

**2.1.1 基础数据（数据点，参数，所有参与数值计算的数据）：**

```
1 torch.Tensor
```

tensor是包含单一数据类型元素的多维矩阵。

Torch 定义了 10 种具有 CPU 和 GPU 变体的张量类型：

数据类型	类型	CPU张量	GPU张量
32 位浮点	<code>torch.float32</code> 或者 <code>torch.float</code>	<code>torch.FloatTensor</code>	<code>torch.cuda.FloatTensor</code>
64 位浮点	<code>torch.float64</code> 或者 <code>torch.double</code>	<code>torch.DoubleTensor</code>	<code>torch.cuda.DoubleTensor</code>
16 位浮点数 <sup>1</sup>	<code>torch.float16</code> 或者 <code>torch.half</code>	<code>torch.HalfTensor</code>	<code>torch.cuda.HalfTensor</code>
16 位浮点数 <sup>2</sup>	<code>torch.bfloat16</code>	<code>torch.BFloat16Tensor</code>	<code>torch.cuda.BFloat16Tensor</code>
32 位复数	<code>torch.complex32</code>		
64 位复数	<code>torch.complex64</code>		
128 位复数	<code>torch.complex128</code> 或者 <code>torch.cdouble</code>		
128 位复数	<code>torch.complex128</code> 或者 <code>torch.cdouble</code>		
8 位整数（无符号）	<code>torch.uint8</code>	<code>torch.ByteTensor</code>	<code>torch.cuda.ByteTensor</code>
8 位整数（有符号）	<code>torch.int8</code>	<code>torch.CharTensor</code>	<code>torch.cuda.CharTensor</code>
16 位整数（有符号）	<code>torch.int16</code> 或者 <code>torch.short</code>	<code>torch.ShortTensor</code>	<code>torch.cuda.ShortTensor</code>
32 位整数（有符号）	<code>torch.int32</code> 或者 <code>torch.int</code>	<code>torch.IntTensor</code>	<code>torch.cuda.IntTensor</code>
64 位整数（有符号）	<code>torch.int64</code> 或者 <code>torch.long</code>	<code>torch.LongTensor</code>	<code>torch.cuda.LongTensor</code>
布尔值	<code>torch.bool</code>	<code>torch.BoolTensor</code>	<code>torch.cuda.BoolTensor</code>

tensor他本身含有多个**对象**成员数据和多个类内方法，对象成员如有tensor.item(自身带的数值)，tensor.grad(该**tensor**所带的**计算图**，**重要!**)，这里需要细致理解一些python本身对象嵌套之间的关系逻辑。

**Python复合对象的逻辑：**

```

1  from copy import deepcopy
2  #对象内对象的关系:
3
4  class main_class:
5      def __init__(self,value=0):
6          self.value=value
7
8  class abstract_class:
9      def __init__(self,data=main_class(0)):
10         self.data=data
11
12
13  main1=main_class(1)
14  main2=main_class()
15
16  ab1=abstract_class(main2)
17  print(ab1.data.value)
18  #现在ab1的数据是main2
19  print("现在ab1的数据是main2")
20  main2.value=1
21  print(ab1.data.value)
22  #ab1的data成员地址一直是指着作为对象的main2
23  print("ab1的data成员地址一直是指着作为对象的main2")
24  ab2=ab1
25  print(ab1.data==ab2.data)
26  main2.value=3
27  print(ab1.data.value)
28  print(ab2.data.value)
29  #我们普通的赋值，对象地址并不会变，仍然还是指向那个对象
30  print("我们普通的赋值，对象地址并不会变，仍然还是指向那个对象")
31  ab3=deepcopy(ab1)
32  print(ab3.data==ab1.data)
33  main2.value=4
34  print(ab1.data.value)
35  print(ab3.data.value)
36  #深层赋值，对象内部的对象也重新创建了
37  print("深层赋值，对象内部的对象也重新创建了")
38

```

### 2.1.2模组:

```
1  torch.nn.Module
```