深度学习框架与网络结构设计

荣耀学院

2022年07月

第一版序言

iv 第一版序言

目录

第一版序言		iii
第一章	一个最简单的极值问题求解	1
第二章	向量表示的极值问题求解	3
第三章	多个训练样本的线性回归问题求解	5
第四章	多层感知机	9
第五章	AlexNet: 第一个深度卷积神经网络	15
第六章	深度循环神经网络	19

vi 目录

第一章 一个最简单的极值问题求解

用 Pytorch 求解一个最简单的极值问题

$$y = \frac{1}{2}(x-2)^2$$

```
import torch
import numpy as np
# x是一个张量Tensor, 只有一个元素
x = torch.tensor(np.random.normal(0, 0.01, (1, 1)), dtype=torch.float32)
# 需要计算x的梯度,以便对x进行优化
x.requires_grad_(requires_grad=True)
# 学习速率
eta = 0.4
for i in range(15):
  print('x=', x.data.item())
   y = (x-2)**2/2
   # 反向计算梯度
   y.backward()
   # 根据梯度,对x进行优化
   x.data -= eta*x.grad
   # 对x的梯度进行清零,以便进入下一轮优化
   x.grad.data.zero_()
```

运行结果如下:

```
x= 0.007588282693177462

x= 0.8045529723167419

x= 1.2827317714691162

x= 1.5696390867233276

x= 1.7417834997177124

x= 1.8450701236724854

x= 1.9070420265197754

x= 1.9442251920700073

x= 1.9665350914001465

x= 1.9799211025238037
```

```
x= 1.987952709197998
```

x= 1.9927716255187988

x= 1.9956629276275635

x= 1.997397780418396

x= 1.9984387159347534

代码很少。只有一个地方需要解释一下:为什么"y=(x-2)**2/2"放在循环里?这跟常规用法似乎不一样。注意,在 Pytorch,凡是看到表达式,大脑里跳出来的都应该是"计算图":前向计算结果,反向计算梯度。熟悉自动微分,就知道"y=(x-2)**2/2"是前向计算,计算图的前一半,"y.backward()"反向计算梯度,计算图的后一半。每次循环,计算图都要前向计算一次,再反向计算一次。所以"y=(x-2)**2/2"必须放在循环里。

第二章 向量表示的极值问题求解

假设有一个向量 $[x_0,x_1]$, 求如下函数的极值:

$$y = x_0^2 + x_1^2 + 4x_0 + 5x_1 + 3$$

```
import torch
import numpy as np

x = torch.tensor(np.random.normal(0, 0.01, (1, 2)), dtype=torch.float32)
x.requires_grad_(requires_grad=True)

eta = 0.4
for i in range(10):
    print('x=', x)
    y = torch.mm(x, x.t())+4*x[0,0]+5*x[0,1]+3
    y.backward()
    x.data -= eta*x.grad
    x.grad.data.zero_()
```

运行结果如下:

```
x= tensor([[-0.0040, 0.0005]], requires_grad=True)
x= tensor([[-1.6008, -1.9999]], requires_grad=True)
x= tensor([[-1.9202, -2.4000]], requires_grad=True)
x= tensor([[-1.9840, -2.4800]], requires_grad=True)
x= tensor([[-1.9968, -2.4960]], requires_grad=True)
x= tensor([[-1.9994, -2.4992]], requires_grad=True)
x= tensor([[-1.9994, -2.4992]], requires_grad=True)
x= tensor([[-2.0000, -2.5000]], requires_grad=True)
x= tensor([[-2.0000, -2.5000]], requires_grad=True)
x= tensor([[-2.0000, -2.5000]], requires_grad=True)
x= tensor([[-2.0000, -2.5000]], requires_grad=True)
```

由此可知, 在 $[x_0, x_1] = [-2, -2.5]$ 的时候, 函数取得极小值。

其中, torch.mm(x, x.t()) 是矩阵相乘。x 是一个 1×2 的向量, x.t() 是它的转置,是一个 2×1 的向量,因此它们的乘积是一个标量。

注意:不要把向量、矩阵、张量看得很神秘,没有什么神迷的,它们只是数据的存放方式而已。分析问题的时候,把它们视为一堆有排列规则的标量就行了,无论它们形式如何奇怪,本质仍然是标量计算。优化问题目标函数的值一定是标量,比如多输出模型会把所有输出的误差平方和累加起来作为目标函数。因此求解梯度必然是标量对标量、向量、矩阵、张量的求导,百分百不会出现非标量对它们求导,比如绝不可能出现向量对矩阵求导。

深度学习模型无论多复杂,也无非是一个函数,参数多了一些,但求解方式跟这两章给出的例子在本质上是完全一样的。

第三章 多个训练样本的线性回归问 题求解

线性回归模型, y = wx + b。

y 必然是标量。b 也是标量。w 和 x 是向量,为了保证它们相乘的结果是标量,w 必然是 $1 \times d$, x 必然是 $d \times 1$, d 是维数。d 是不确定的,如果 x 是二维数据,d=2,如果是 x 是三维数据,d=3。

用最简单的情况演示求解:假如是二元线性回归,d=2,此时线性回归问题有三个未知数(\boldsymbol{w} 有两个未知数,b是一个未知数),有三个样本即可求得精确解。作为对比,用三个样本拟合 \boldsymbol{w} 和 b。

设定 \boldsymbol{w} 、b 和 \boldsymbol{x} , 生成样本数据:

```
import torch

w = torch.tensor([3.1, 4.2], dtype=torch.float32).unsqueeze(dim=0)
b = torch.tensor([0.5], dtype=torch.float32)
x = torch.tensor([[1.1, 4.6, 8.9], [2.3, 5.7, 10.1]], dtype=torch.float32)
y_target = torch.mm(w, x)+b
print('y_target = ', y_target)
```

运行结果:

```
y_target = tensor([[13.5700, 38.7000, 70.5100]])
```

在演示程序使用这些样本计算 w 和 b:

```
import torch
x = torch.tensor([[1.1, 4.6, 8.9], [2.3, 5.7, 10.1]], dtype=torch.float32)
y_target = torch.tensor([13.5700, 38.7000, 70.5100], dtype=torch.float32)
w = torch.tensor([0.001, 0.003], dtype=torch.float32).unsqueeze(dim=0)
w.requires_grad_(requires_grad=True)
b = torch.tensor([0.005], dtype=torch.float32)
b.requires_grad_(requires_grad=True)
eta = 0.0001
for i in range(30000):
   print('-'*20)
   print('w =', w)
   print('b =', b)
   y = torch.mm(w, x) + b
   print('y =', y)
   loss = (y - y_target) ** 2 / 2
   print('loss = ', loss)
    sum_err = torch.sum(loss)
   print('sum_err = ', sum_err)
    sum_err.backward()
   print('w.grad=', w.grad)
    w.data -= eta*w.grad
    b.data -= eta*b.grad
    w.grad.data.zero_()
    b.grad.data.zero_()
```

运行结果:

```
w = tensor([[0.0010, 0.0030]], requires_grad=True)
b = tensor([0.0050], requires_grad=True)
y = tensor([[0.0130, 0.0267, 0.0442]], grad_fn=<AddBackward0>)
loss = tensor([[ 91.8961, 747.8121, 2482.7148]], grad_fn=<DivBackward0>)
sum_err = tensor(3322.4231, grad_fn=<SumBackward0>)
w.grad= tensor([[-819.9555, -963.3235]])
w = tensor([[0.0830, 0.0993]], requires_grad=True)
b = tensor([0.0173], requires_grad=True)
y = tensor([[0.3370, 0.9652, 1.7592]], grad_fn=<AddBackward0>)
loss = tensor([[ 87.5557, 711.9559, 2363.3374]], grad_fn=<DivBackwardO>)
sum err = tensor(3162.8491, grad fn=<SumBackward0>)
w.grad= tensor([[-800.0184, -939.9072]])
w = tensor([[0.1630, 0.1933]], requires_grad=True)
b = tensor([0.0292], requires_grad=True)
y = tensor([[0.6532, 1.8810, 3.4325]], grad_fn=<AddBackward0>)
loss = tensor([[ 83.4221, 677.8205, 2249.6970]], grad_fn=<DivBackwardO>)
sum_err = tensor(3010.9395, grad_fn=<SumBackward0>)
w.grad= tensor([[-780.5660, -917.0601]])
_____
w = tensor([[3.2567, 4.0443]], requires_grad=True)
b = tensor([0.6755], requires_grad=True)
y = tensor([[13.5597, 38.7087, 70.5072]], grad_fn=<AddBackward0>)
loss = tensor([[5.2953e-05, 3.7459e-05, 3.8350e-06]], grad_fn=<DivBackwardO>)
sum_err = tensor(9.4248e-05, grad_fn=<SumBackward0>)
w.grad= tensor([[ 0.0038, -0.0023]])
```

计算到最后,w 和 b 比较接近数据生成时的参数,不完全一致,此时 sum_err 已经相当小了,再计算意义不大。

观察结果,有一点要注意: w.grad 和 b.grad 的值,在开始的时候很大,因此 η 的值必须足够小,否则 w 和 b 计算结果不稳定。动态调整 η 是最好的,有兴趣可以改写代码。

有了自动微分,没啥搞不定的问题。 可以试试神经网络了。

第四章 多层感知机

一个神经网络,需要知道的结构参数是这样的:一个输入层,若干个隐层,一个输出层,每一层跟其它层之间的连接方式,每一层的激活函数,目标函数。定义这些参数,神经网络就确定了。然后就是优化问题。

这一章先手工定义一个神经网络,再用 Pytorch 的辅助更快速地定义这个神经网络。

手工定义神经网络并训练:

```
import torch
import numpy as np
def relu(x):
   return torch.max(input=x, other=torch.tensor(0.0))
def net(x, w1, b1, w2, b2):
   o = relu(torch.matmul(x, w1) + b1)
   return torch.matmul(o, w2) + b2
# 每层神经元数量
n_{inputs}, n_{inputs}, n_{inputs} = 2, 3, 1
# 各层之间的连接权重和偏差
w1 = torch.tensor(np.random.normal(0, 0.01, (n_inputs, n_hiddens)), dtype=
                                     torch.float)
# 隐层共享一个偏差
b1 = torch.zeros(1, dtype=torch.float)
w2 = torch.tensor(np.random.normal(0, 0.01, (n_hiddens, n_outputs)), dtype=
                                     torch.float)
#输出层偏差设定可以由noutputs数量决定,有必要的话也可以设定为共享1个
b2 = torch.zeros(n_outputs, dtype=torch.float)
params = [w1, b1, w2, b2]
for param in params:
   param.requires_grad_(requires_grad=True)
x = torch.tensor([2.1, 3.2], dtype=torch.float32).unsqueeze(dim=0)
y_target = torch.tensor([0.7], dtype=torch.float32).unsqueeze(dim=0)
# 学习速率
eta = 0.01
#训练
for i in range(50):
   print('-'*20)
   print('w1 =', w1)
   print('b1 =', b1)
   y = net(x, w1, b1, w2, b2)
   sum_err = torch.sum((y-y_target)**2/2)
   print('sum_err = ', sum_err)
   sum_err.backward()
   for param in params:
       param.data -= eta*param.grad.data
       param.grad.zero_()
```

输出结果:

可以看到输出误差变小了。

使用 Pytorch 的辅助函数定义神经网络,设置两个隐层。代码量简洁多了。

```
import torch
from torch import nn
# 每层的神经元数量
n_inputs, n_hiddens_1,n_hiddens_2, n_outputs = 2, 3, 4, 1
# 定义网络结构: 层属性和激活函数都有
net = nn.Sequential(
   nn.Linear(n_inputs, n_hiddens_1),
   nn.ReLU(),
   nn.Linear(n_hiddens_1, n_hiddens_2),
   nn.ReLU(),
   nn.Linear(n_hiddens_2, n_outputs),
#初始化参数
for params in net.parameters():
   torch.nn.init.normal_(params, mean=0, std=0.01)
# 优化器
optimizer = torch.optim.SGD(net.parameters(), 1r=0.5)
x = torch.tensor([2.1, 3.2], dtype=torch.float32).unsqueeze(dim=0)
y_target = torch.tensor([0.7], dtype=torch.float32).unsqueeze(dim=0)
#训练
for i in range(5):
   print('-' * 20)
   y = net(x)
   print('y = ', y)
   1 = (y - y_{target}) ** 2 / 2
   1.backward()
   print('1 = ', 1)
   optimizer.step()
   optimizer.zero_grad()
```

输出结果:

```
y = tensor([[0.0003]], grad_fn=<AddmmBackward0>)
l = tensor([[0.2448]], grad_fn=<DivBackward0>)

y = tensor([[0.3502]], grad_fn=<AddmmBackward0>)
l = tensor([[0.0612]], grad_fn=<DivBackward0>)

...

y = tensor([[0.6563]], grad_fn=<AddmmBackward0>)
tensor([[0.0010]], grad_fn=<AddmmBackward0>)
l = tensor([[0.0010]], grad_fn=<DivBackward0>)
```

第五章 AlexNet:第一个深度卷积 神经网络

卷积神经网络是为了解决图像分类问题发明的。

"卷积",用卷积核从二维图像上提取出各种特征。

LeNet 是第一个卷积神经网络。

"深度", 意思是神经网络的层数多。层数越多, 网络性能越好。只有 ReLU 函数能支持大层数, 因此"深度卷积神经网络"的激活函数一定只能是 ReLU 函数。

AlexNet 是第一个深度卷积神经网络¹。

AlexNet 的第 1 层,是卷积层。卷积层的输入是一个图像。

图像由一个个像素组成。像素是有坐标的,假设图像的宽高值是 300×200,那么图像左上角像素的坐标是 [0,0],右下角像素的坐标是 [299,199],其它像素坐标比照这两个像素可以得出。如果图像是灰度的,那么只有一个通道channel,通道又叫图层,灰度图的像素数值一般在 [0,255] 之间,0 是最暗的,255 是最亮的,光最强。如果图像是彩图,那么通常有三个通道,也可能有四个通道。彩图的格式很多,从实际意义来说,三个通道大多数情况下是 RGB红绿蓝三色,每一种颜色对应一个通道。

卷积核是一个小窗口。比如第一个卷积层的卷积核是正方的,宽和高都覆盖 11 个像素,也就是说,卷积核有 11×11 = 121 个参数。运算的时候,卷积核从左上角 [0,0] 开始,覆盖了 11×11 个像素,计算出一个值,把这个值放到输出里,然后向右按照步长 stride 平移,再计算下一个值,直到平移到最右侧。到了最右侧之后,再向下移动一个步长,再从下一轮的行头开始计算,如次反复,直到计算完全部像素。

第一个卷积层的步长是 4 个像素, stride=4。

¹代码参考: https://github.com/ShusenTang/Dive-into-DL-PyTorch/blob/master/docs/chapter05_CNN/5.6_alexnet.md

对图像做卷积,为了不漏失特征,需要对图像做 pandding。比如,从左上角 [0,0] 做卷积,卷积核是 11×11,那么,在 [0,0] 和 [10,10] 之间的正方形区域内,特征没有被充分提取,因为卷积核不能走到负数坐标。所以需要做paddning,在四个边上,每一边都增加若干个像素的空白边,增加的像素至少是 1 个像素,最多是 11 个像素,超过 11 个像素没有意义,超过卷积核尺寸了,卷积核只会白跑。

每一个卷积核,对整个输入图像做卷积操作,都会生成一个输出 channel 通道。每个输出 channel 通道,都对应一个卷积核,它们是一一对应关系。

第一个卷积层的输出是 96 个 channel, 因此有 96 个卷积核。

第一个卷积层的参数是 (1,96,11,4), 1 是输入的 channel 数量, 96 是输出的 channel 数量, 11 是卷积核尺寸, 4 是卷积核移动步长。

第二层是最大值池化层,参数 (3,2),卷积核是 3×3 的,移动步长是 2。随后各层,是卷积层和池化层交替。

最后,有几个全连接层,Dropout 层,输出层。 代码如下:

```
import torch
from torch import nn
device = torch.device('cuda' if torch.cuda.is_available() else 'cpu')
class AlexNet(nn.Module):
   def __init__(self):
        super(AlexNet, self).__init__()
        self.conv = nn.Sequential(
            nn.Conv2d(1, 96, 11, 4),
           nn.ReLU(),
           nn.MaxPool2d(3, 2),
           nn.Conv2d(96, 256, 5, 1, 2),
           nn.ReLU(),
           nn.MaxPool2d(3, 2),
           nn.Conv2d(256, 384, 3, 1, 1),
           nn.ReLU(),
           nn.Conv2d(384, 384, 3, 1, 1),
           nn.ReLU(),
           nn.Conv2d(384, 256, 3, 1, 1),
           nn.ReLU(),
           nn.MaxPool2d(3, 2)
        )
        self.fc = nn.Sequential(
           nn.Linear(256*5*5, 4096),
           nn.ReLU(),
           nn.Dropout(0.5),
           nn.Linear(4096, 4096),
           nn.ReLU(),
           nn.Dropout(0.5),
           nn.Linear(4096, 10),
        )
    def forward(self, img):
        feature = self.conv(img)
        output = self.fc(feature.view(img.shape[0], -1))
        return output
net = AlexNet()
lr= 0.0001
optimizer = torch.optim.Adam(net.parameters(), lr=lr)
# 只用一个样本演示训练效果, batch_size=1, channel=1, width=224, height=224
x = torch.randn(1, 1, 224, 224)
y_target = torch.tensor([1,0,0,0,0,0,0,0,0,0], dtype=torch.float32).unsqueeze(
                                       dim=0)
```

```
for i in range(50):
    print('-' * 20)
    x = x.to(device)
    y_target = y_target.to(device)
    y = net(x)
    print('y = ',y)
    err_sum = torch.sum((y - y_target) ** 2 / 2)
    print('err_sum = ', err_sum)
    err_sum.backward()
    optimizer.step()
    optimizer.zero_grad()
```

输出结果:

观察结果,可以看到 err_sum 在逐渐变小,且 y 值逐渐接近目标值,符合预期。

第六章 深度循环神经网络