pytorch 使用帮助

torch.nn.Module

torch.nn.Module()

实现一个组件,是 pytorch 中所有组件——包括以下介绍的所有层——的基类。最外层的模型也应该继承该类

成员函数

• __init__()

初始化模型,模型或组件中包含的子组件必须在该函数中构建

forward(*input)

前向传播,实现模型或组件的功能,将输入进行相应的操作并输出。一般通过直接调用类的实例,间接调用该函数

parameters(recurse=True)

返回一个包含组件或模型参数的迭代器

参数

o recurse (bool, 可选)返回的迭代器是否包含子组件或模型的参数

示例

```
import torch
import torch.nn as nn
# 定义并实现一个模型
class MyModel(nn.Module):
   def __init__(self, input_size, intermediate_size):
       super(). init ()
       # 依次构建模型的两个线性层, 一个Sigmoid激活函数
       self.dense1 = nn.Linear(input_size, intermediate_size)
       self.sigmoid = nn.Sigmoid()
       self.dense2 = nn.Linear(intermediate_size, 1) # 要注意维数的匹配
   def forward(self, x):
       # 一层层调用模型的组件,实现前向传播
       x = self.densel(x)
       x = self.sigmoid(x)
       x = self.dense2(x)
       return x
```

```
# 创建一个模型实例
model = MyModel(256, 512)

input_tensor = torch.randn(1, 256) # 产生大小为(1, 256)的随机张量

# 输入模型, 得到输出
output_tensor = model(input_tensor)
print(output_tensor.detach()) # tensor([[0.0394]]) 此为随机值

# detach: 返回一个数值上相等但没有梯度的张量
```

更多信息请参考官方文档

torch.nn.Conv2d

torch.nn.Conv2d(in_channels, out_channels, kernel_size, stride=1, padding=0, dilation=1, groups=1, bias=True, padding_mode='zeros', device=None, dtype=None)

2D 卷积层

初始化参数

- in_channels (int) 输入图像应有的通道数 (或 feature 应有的维数)
- out_channels (int) 输出图像的通道数 (或 feature 的维数)
- kernel_size (int 或 tuple) 卷积核的大小
- stride (int 或 tuple, 可选) 卷积核滑动的步长
- padding (int, tuple 或 str, 可选) 当卷积核滑动到图像的角落,无法容纳一个完整的窗口时,可能需要对图像的边界进行扩展和填充。该参数指定填充大小
 - 。 'valid' 不填充,丢弃图像中无法容纳完整窗口的部分
 - 。 'same' 自动计算填充大小,保证输入和输出的图像尺寸相同。该选项只有在 stride 为\$; 1;\$时才能使用
- padding_mode (str,可选)指定填充内容
 - 'zeros' 填充\$; 0\$
 - o 'reflect'
 - o 'replicate'
 - o 'circular'

reflect



replicate



circular



• bias (bool, 可选) 卷积核是否有可学习的偏置项

输入大小

\$(\text{batch_size}, \text{channels}_\text{in}, \text{height}, \text{width})\$

输出大小

\$(\text{batch_size}, \text{channels}\\text{out}, \text{height}\\text{out}, \text{width}_\text{out})\$

示例

```
import torch from torch import nn

# 创建一个卷积核大小为3 × 3的卷积层, 输入的通道数应为3, 输出的通道数为8, 尺寸与原图像的一致
conv = nn.Conv2d(3, 8, 3, padding="same")

input_tensor = torch.randn(1, 3, 50, 100)

# 对输入进行卷积操作
output_tensor = conv(input_tensor)
print(output_tensor.size()) # torch.Size([1, 8, 50, 100])

# size: 返回张量的大小
```

更多信息请参考官方文档

torch.nn.MaxPool2d

 $torch.nn.MaxPool2d(kernel_size, stride=None, padding=0, dilation=1, return_indices=False, ceil_mode=False)$

2D Max Pooling 层

初始化参数

• kernel_size (int 或 tuple) 滑动窗口的大小

- stride (int, tuple 或 None, 可选) 窗口滑动的步长。若为 None, 则步长为 kernel_size
- padding (int 或 tuple, 可选) 填充大小

输入大小

\$(\text{batch_size}, \text{channels}, \text{height}, \text{width})\$

输出大小

\$(\text{batch_size}, \text{channels}, \text{height}\text{out}, \text{width}\\text{out})\$

更多信息请参考官方文档

torch.nn.AvgPool2d

torch.nn.AvgPool2d(kernel_size, stride=None, padding=0, ceil_mode=False, count_include_pad=True, divisor_override=None)

2D Average Pooling 层,与Max Pooling 层类似,但求的不是最值,而是均值

初始化参数

同 MaxPool2d

输入大小

同 MaxPool2d

输出大小

同 MaxPool2d

更多信息请参考官方文档

Linear

torch.nn.Linear(in_features, out_features, bias=True, device=None, dtype=None)

线性层,对输入做线性运算\$; y = x A^T + b\$,可以作为 Fully Connected Feedforward Network 的一部分。若输入张量的阶数\$; > 2\$,则对最后一个维度做线性变换

初始化参数

- in_features (int) 输入 feature 应有的维数
- out_features (int) 输出 feature 的维数
- bias (bool,可选) 卷积核是否有可学习的偏置项

输入大小

\$(\dots, \text{features}_\text{in})\$

输出大小

\$(\dots, \text{features} \text{out})\$

示例

```
import torch
from torch import nn

# 创建一个线性层,输入feature的维数应为256,输出feature的维数为256,添加偏置项
dense = nn.Linear(256, 512, bias=True)

input_tensor = torch.randn(1, 50, 50, 256)

# 对输入进行线性变换
output_tensor = dense(input_tensor)
print(output_tensor.size()) # torch.Size([1, 50, 50, 512])
```

更多信息请参考官方文档

激活函数

```
torch.nn.Sigmoid()

torch.nn.Tanh()

torch.nn.ReLU(inplace=False)

torch.nn.Softmax(dim=None)
```

激活函数层,对输入执行一个非线性变换,可以作为 Fully Connected Feedforward Network 的一部分

更多信息请参考官方文档: Sigmoid、Tanh、ReLU、Softmax

CrossEntropyLoss

torch.nn.CrossEntropyLoss(weight=None, size_average=None, ignore_index=- 100, reduce=None, reduction='mean', label_smoothing=0.0)

交叉熵损失函数层,先对输入求 Softmax,再求其与标签之间的交叉熵损失 \$\$ \begin{align}

 $Z_n &= \sum_{x\in \mathbb{N}_{c=1}} \exp(x\{n, c\}) \setminus \{p\}n &= \frac{1}{Z_n} \left(x\{n, 1\}, \cdot x\{n, n\}, \cdot x\{n,$

\end{align} \$\$

初始化参数

- reduction (str, 可选) 对 batch 内所有样本结果的化简方式
 - 'none' 保留每个样本的损失
 - 。 'mean' 最终输出为样本损失的均值
 - o 'sum' 最终输出为样本损失的和

输入大小

- input \$(\text{batch_size}, N_\text{class})\$,第二个维度表示样本对于每个类别的 logits (而非概率)
- target \$(\text{batch_size})\$, 表示类别标签,范围为\$[0, N_\text{class})\$

输出大小

若 reduction 为'none',则与 target 相同;否则为一个标量

示例

```
import torch
from torch import nn

# 创建一个交叉熵损失函数层
criterion = nn.CrossEntropyLoss()

logits = torch.as_tensor(
    [[9.2, -3.5, 2.7],
    [6.3, 2.9, -1.4]]
) # 根据输入的列表创建张量,返回的张量与输入的列表共享同一块内存
target = torch.as_tensor([0, 1])

loss = criterion(logits, target)
print(loss) # tensor(1.7174)
```

更多信息请参考官方文档

torch.Tensor.view

Tensor.view(*shape)

返回一个数值相同,但形状不同的张量。新张量与原始张量共享同一块内存

示例

```
import torch

x = torch.randn(4, 4)

y = x.view(16)
print(y.size()) # torch.Size([16])
print(x.size()) # torch.Size([4, 4]), 不变

z = x.view(-1, 8)
print(z.size()) # torch.Size([2, 8]), -1所在的维度自动计算

w = x.view(2, 4, 2)
print(w.size()) # torch.Size([2, 4, 2])
```

更多信息请参考官方文档

torch.Tensor.backward

Tensor.backward(gradient=None, retain_graph=None, create_graph=False, inputs=None)

自动求出计算路径上所有张量对当前张量的梯度。通常对 loss 调用该函数,一般情况下 loss 需要是一个标量

示例

```
import torch
x = torch.as_tensor(
   [[0.0, 1.0],
    [2.0, 3.0]]
y.requires_grad_() # 由于x是直接创建的张量,而非模型中的参数,因此pytorch默认不会计算
该张量的梯度。requires_grad_告诉pytorch需要计算x的梯度。以下y类似
y = torch.as_tensor(
   [[1.0, 2.0],
    [3.0, 4.0]]
y.requires_grad_()
loss = x * y # 按位置相乘, 并非矩阵乘法
loss = torch.sum(loss) # 对张量中所有元素求和
loss.backward()
print(x.grad) # tensor([[1., 2.], [3., 4.]])
print(y.grad) # tensor([[0., 1.], [2., 3.]])
# grad:返回张量的梯度
```

更多信息请参考官方文档

torch.optim.SGD

torch.optim.SGD(params, lr, momentum=0, dampening=0, weight_decay=0, nesterov=False, ***, maximize=False)

SGD 优化器,使用随机梯度下降的方式更新模型参数

初始化参数

- params(Iterable) 包含所有需要更新参数的可迭代对象
- lr (float) 学习率
- weight_decay (float,可选)该优化器自动添加 L2 正则项,该参数指定正则项的系数

成员函数

step(closure=None)

更新参数

zero_grad(set_to_none=False)

将模型参数的梯度设为\$;0\$(反向传播前的准备,否则计算得到的梯度将会与原来的梯度相加)

示例

```
import torch
import torch.nn as nn
import torch.optim as optim
class ToyModel(nn.Module):
   def __init__(self):
        super().__init__()
        self.dense = nn.Linear(2, 1)
    def forward(self, x):
        return self.dense(x)
model = ToyModel()
criterion = nn.L1Loss() # 平均绝对误差
optimizer = optim.SGD(model.parameters(), lr=1e-2)
model.train()
train_data = torch.as_tensor([[-2.0, 1.0], [2.0, 1.0], [-3.0, 3.0], [1.0, 0.0]])
train_target = torch.as_tensor([-0.5, 1.5, 0.0, 0.5])
# 更新100个epoch
for e in range(100):
   optimizer.zero_grad()
    output = model(train data)
    loss = criterion(output.squeeze(-1), train_target) # squeeze(-1): 去掉最后一个
维度
    loss.backward()
    optimizer.step()
# 验证模型
test_data = torch.as_tensor([[1.0, 2.0], [3.0, 4.0], [-1.0, -2.0], [-3.0, -4.0]])
test_target = torch.as_tensor([1.5, 3.5, -1.5, -3.5])
model.eval()
with torch.no grad(): # no grad: 被包裹的代码不计算梯度, 节省空间和时间
    output = model(test data)
    loss = criterion(output.squeeze(-1), test_target)
    print(output) # tensor([[1.5245], [3.5845], [-1.5643], [-3.6243]])
    print(loss) # tensor(0.0744)
# 输出所有参数
for p in model.named parameters():
```

```
print(p)

('dense.weight', Parameter containing:
  tensor([[0.5156, 0.5144]], requires_grad=True))
  ('dense.bias', Parameter containing:
  tensor([-0.0199], requires_grad=True))

'''
```

更多信息请参考官方文档