

torch 笔记

徐世桐

1 import

```
from torch import nn, optim
import torch.nn.functional as F
from torchvision import models, transforms, utils.make_grid
from PIL import Image
from numpy.random import default_rng
import 自定义函数
```

python_file: 调用 import 的 python 文件

程序 path: python_file 的文件夹 path

运行 path: 执行 python python_file 时终端所在的 path

import path: 被 import 的程序 path (包含文件名)

1. 当程序 path 和运行 path 相同

```
from directory. ... .python_file import func
```

2. 当程序 path 和运行 path 不同时

```
import sys
```

```
sys.path.append(PATH1)
```

```
from PATH2 import func
```

保证 PATH1 + PATH2 = import path 即可

sys.path 中已包含程序 path, 但不可使用 import ..path 得到 不为程序 path 子文件夹内的程序

3. 在 jupyter-notebook 中运行时

方法 1: 2. 中 path 需包含至运行 path 最底文件夹位置

方法 2: 代码同 2. 在 import 中的 path 每一文件夹下创建空 __init__.py 文件, 重启 jupyter kernel 后运行

得到运行 path:

```
import os
```

```
path = os.path.abspath(os.path.join('.'))
```

得到现有 sys path:

```
import sys
```

```
path = sys.path
```

import path: 作用为在每一 sys.path 后连接 path

2 tensor 使用 GPU

```
if torch.cuda.is_available():
    dev = "cuda:0"
else:
    dev = "cpu"
device = torch.device(dev)
    得到 device 数据类型, 定义使用 CPU 或使用哪一 GPU
Tensor.get_device()
    查看张量存在的 CPU/GPU
```

3 tensor 数据类型

```
torch.arange
    torch.arange(a) 得到 Tensor[0, 1, ..., [a]]
    torch.arange(a, b) 得到 Tensor[a, a + 1, ..., a + n], n 为整数且  $a + n < b$ 
    torch.arange(a, b, c) 得到 Tensor[a, a + c, ..., a + nc], n 为整数且  $a + nc < b$ 
    torch.arange(..., requires_grad=True) 分配空间记录斜率, 同 mxnet 的 attach_grad()
    torch.arange(..., device=device 数据类型) 将张量分配进指定 CPU/GPU
torch.tensor([], REQUIRES_GRAD, DEVICE)
    通过 python 数组创建 Tensor
    REQUIRES_GRAD = True 分配空间记录斜率
    DEVICE = device 数据类型将张量分配进指定 CPU/GPU
torch.numpy() 得到 numpy array
torch.tolist() 得到 python 数组
Torch.item() 当张量中仅有一个元素, 得到此元素
torch.from_numpy(NDArray) 从 NDArray 创建 Tensor
torch.mm(Tensor, Tensor) tensor 矩阵乘法
torch.mm(Tensor, Tensor) 矩阵 向量乘法
torch.matmul(Tensor, Tensor)
    任意张量间乘法
    张量间乘法: 两张量最后两维符合矩阵乘法, 高维使用广播机制广播矩阵
+ - * /
    同 NDArray 使用广播机制
    广播机制要求: 形状从最后一维开始, 每一维元素/张量个数相同 或 其中一个数为 1
torch.sum(Tensor, *DIM) 将某一纬度一下的值求和
torch.max(Tensor, *DIM)
    当没有指定维度 DIM, 求所有 Tensor 元素最大值
    当给定纬度 DIM, 返回 (Tensor 1, Tensor 2) 元组。第一张量为给定维度最大元素, 第二张量为
    给定维度最大元素 index
Tensor[:, ..., None]
```

'[]' 中前 n 位置为 ':', 则在第 n 至 第 $n+1$ 维间插入一维

则形状由 $(s_1, \dots, s_n, s_{n+1}, \dots)$ 转为 $(s_1, \dots, s_n, 1, s_{n+1}, \dots)$

可使用多个 None 加入多个 1 元素维

`Tensor.unsqueeze(dim*)`

在第 $\text{dim}-1$ 至 dim 维加入一维, 同 `Tensor[(: * dim), None]`

`Tensor.squeeze(dim)`

若第 dim 维为 1 元素维 (即 `Tensor.shape[dim] == 1`), 则删除此维。

若 dim 为 None, 则将所有 1 元素维删除

`Tensor.reshape()` 改变形状, 新形状元素数必须等于输入元素数

`Tensor.permute(SHAPE)` 等同 mxnet 的 `transpose`, 更改纬度顺序

`Tensor.transpose(dim0, dim1)` 交换两个纬度

`torch.vstack([Tensor, Tensor, ...])` 在第 0 维方向连接张量, (对矩阵即在竖直方向上连接)

`torch.hstack([Tensor, Tensor, ...])` 在第 1 维方向连接张量, (对矩阵即在水平方向上连接)

即 `vstack` 的形状第 0 位置值可不同, `hstack` 形状第 1 位置可不同

在循环中加入行得到张量, 初始化张量为 `torch.tensor([]).reshape(..., 0, ...)`

`Tensor.nonzero()` 得到一 list 的 index 向量 $\{v_i\}$, `Tensor[v_i]` 为非零值

`Tensor.to(device)` 将张量分配进指定 CPU/GPU

`Tensor = Tensor.type(torch.float64)` `Np.astype('float')` 转换类型

`F.one_hot(Tensor, NUM_CLASS)`

将 Tensor 中每一元素转为 NUM_CLASS 长度的 onehot 向量, NUM_CLASS 默认为 Tensor 中最大值

`torch.normal(MEAN, STD, SIZE*)`

`size=(x_1, x_2, \dots)` 限定输出张量形状

`mean=Tensor, std=Tensor/const` 当没有限定 size 时 mean 必为 float Tensor, 形状和输出形状相同。

`mean=Tensor/const, std=Tensor/const` 当限定 size 后 mean, std 可为 const 或单个值的 Tensor

`torch.rand(SIZE*)`

得到 SIZE 形状的随机数张量, 每一元素 $\in [0, 1)$ 。SIZE 无定义则得到 const 随机数

代替 `torch.uniform` 功能

`dataset = torch.utils.data.TensorDataset(样本 Tensor, 标签 Tensor)`

`dataiter = torch.utils.data.DataLoader(dataset, batch_size= 批量大小, shuffle=True)`

使用 torch 进行批量迭代

dataiter 输出的 feature, label 使用的 CPU/GPU 和样本 Tensor, 标签 Tensor 使用的 CPU/GPU 分别对应

`torch.save(Tensor, ' 文件名')` 文件中保存一张量

`Tensor = torch.load(' 文件名')` 读取文件中张量

`torch.save("model": net, "loss": ..., ' 文件名')` 保存一 checkpoint

`checkpoint = torch.load(' 文件名')` 读取一 checkpoint

`model.load_state_dict(checkpoint['model'].state_dict())` 从 checkpoint 中读取参数

`torch.cuda.synchronize()`

等待所有 GPU 异步计算结束, 打印结果同样等待异步计算

若两计算操作处在不同 device 上,且没有相互依靠关系/没有等待异步结果分隔,则并行两 device 计算

当一计算 b 需要另一计算 a 结果,则每当 a 得出结果部分, b 即开始处理,无需等待 a 输出所有结果才开始 b

```
random_generator = default_rng()
```

```
shuffled_index = random_generator.permutation(列表大小)
```

得到乱序 index 列表

4 torch 神经网络

```
net = nn.Sequential()
```

神经网络定义: net.add_module(' 层名', 层)

层定义:

nn.Linear(输入节点数, 输出节点数) 定义全连接层

当全连接层输入为 2 维以上的张量时,全连接层仅对最低维操作。即最低维元素数同输入节点数可使用层直接进行前向计算,训练函数中使用 [layer.weight, net.bias] 传入参数

前向计算为 $(|B|, \text{特征数})$ 和 权重 矩阵相乘

使用 GPU 时层定义后需加.to(device), 并不可以使用 device= 赋 GPU

net.weight/bias.data.fill_(值) 对层中所有权重/偏差赋同一值

net.weight/bias = nn.Parameter(Tensor) 将参数初始化为指定张量,参数参与反向传播,作为.parameters() 的输出之一

net.weight/bias = nn.ModuleList([nn.Module]) 参数初始化为一列表的 module, 参数参与反向传播

nn.init.xavier_uniform_(net.weight/.bias) 对层中所有权重/偏差使用 xavier 初始化

nn.init.normal_(net.weight/.bias, MEAN, STD) 对层使用 normal 初始化

```
def init_func(layer):
```

```
    if isinstance(layer, nn.Linear):
```

```
        // 根据上一条笔记更新 layer 的参数
```

```
net.apply(init_func) // 对每一层参数初始化权重 偏差
```

```
rnn = nn.RNN(...)
```

INPUT_SIZE: 一样本特征数

HIDDEN_SIZE: RNN 隐藏层 neuron 数

NUM_LAYERS: RNN 隐藏层数, 每层隐藏层都有 HIDDEN_SIZE neuron。default 1

NONLINEARITY: 激活函数, 可 'relu' 或 'tanh' 字符创。default 为 'tanh'

BIAS: hidden 计算中是否使用 b_x 和 b_h 。default 为 true

BATCH_FIRST: false 时输入 X 为 (时间步数, 批量大小, 特征数), true 时 X 为 (批量大小, 时间步数, 特征数)。default 为 false

DROPOUT: 定义每一隐藏层后 dropout 层的几率, default 为 0。即不使用 dropout

BIDIRECTIONAL: 是否为双向神经网络, default 为 false

rnn 不可用.weight/.bias 取参数

```
rnn(X, H)
```

计算 $H, H_n = \sigma(XW_{xh} + b_x + H_nW_{hh} + b_h)$

X 形状见 RNN BATCH_SIZE 变量说明

H 形状 (隐藏层数, 时间步数, 每层 neuron 数, 特征数)。双向 RNN 中第一维值 $\times 2$

H_n 为所有隐藏层的输出,

输出仅为隐藏状态, 不包含全连接层计算

H 为参与最后全连接层计算的输出, 即所有时间步的隐藏状态。

H_n 为参与下一次计算的隐藏状态张量, 即最后一时间步的隐藏状态, 与 H 中最后一张量相同

loss

= nn.MSELoss(REDUCTION*) 平方代价函数

REDUCTION = 'none' | 'mean' | 'sum' 得到每一样本代价值向量 | 得到平均代价 | 得到代价值和。默认为 'mean'

= nn.CrossEntropyLoss() categorical 交叉熵损失函数, 已经包含 softmax 计算

= nn.BCELoss() 二元交叉熵损失函数

= nn.BCEWithLogitsLoss() 包含 sigmoid 的二元交叉熵损失函数, 数值稳定性更高

trainer

= optim.SGD(net.parameters(), lr= 学习率) SGD 迭代函数

= optim.Adam(net.parameters(), lr= 学习率) Adam-SGD 迭代

trainer.step() 进行迭代

每一迭代中 trainer.grad_zero() 清零斜率, 否则训练斜率为随机值, 代价值在某一高值波动

net.parameters() 得到权重

list(net.parameters()) 得到 param 类型数组, 包含 [第一层权重, 第一层偏差, ..., 最后一层参数]

param 类型数组.data 得到参数张量

param 类型数组.name 得到所属层名, 可为空

loss(y_hat, y).backward() 得到代价函数值, 求导

不会调用 .sum() 或 .mean(), 求和方法在 loss 函数中定义

对同一网络的输出调用多次 backward 会将斜率叠加, 不会覆盖斜率

Tensor.detach()

当此 Tensor 作为另一神经网络输入时, detach 导致此张量不参与反向传播。即不对此张量和得到此张量的计算求导

Tensor.require_grad=False

前向计算中仍记录数值用于反向计算, 但调用 step() 不会更新参数

class out_image(nn.Module):

def __init__(self):

super().__init__()

def forward(self, x):

自定义神经网络

net = models.NET_NAME(pretrained=True) 得到预训练的神经网络

在多个 GPU 上训练神经网络

方法 1: network partition: 将网络按深度分配在多个 GPU 上

方法 2: layer-wise partition: 按通道分配在多 GPU, AlexNet 即此方法。

需要 `synchronize` 前一层结果，比方法 1 传输更多数据。时间 `complexity` 更高
 方法 3: `data partition`: 不同 GPU 训练不同 `batch` 数据，分别反向传播。

得到斜率后求平均，传入每一 GPU。每一 GPU 内模型迭代使用同一平均斜率
 简单但无法训练更大模型

`torch.cuda.device_count()` 得到可用 `gpu` 数量 `i`, `cuda:0-cuda:(i-1)` 共 `i` 个 `gpu` 全部可用

`net = nn.DataParallel(net, device_ids=DEVICES)` `DEVICES` 为一 `list` 的 `torch.device`
`net(X.to(DEVICE))` 计算时只需将数据放在同一类型 (`cpu/gpu`) `device` 上即可, `nn.DataParallel` 自动将数据分段

5 读取图像

`image = Image.open(' 图像路径')`

得到图片，显示图片直接调取 `image.show()`，显示结果不阻断 `python` 程序。

`transform = transforms.Compose([trans1, trnas2, ...])`

合并多个对图像的变换

`transforms.Resize(图片形状)` 缩放图片

`transforms.ToTensor()` 图片变为张量

`transforms.Normalize(MEAN, STD)` 对图片的张量输入，求标准化。`MEAN`, `STD` 可为张量

内部实现：对 `RGB` 3 通道上的像素分别使用 `(3,)` 形状的 `MEAN`, `STD` 值求标准化

`transform(image)` 使用 `transform`

显示图片

`image = transforms.ToPILImage()(image_tensor)`

`image.show()`

`plt.figure((h, w))` 限制每一子图大小

或使用自定义包，支持反标准化

`import sys`

`sys.path.append('../machine_learning/')`

`from utils.functions import show_tensor_image, un_normalize_image`

`show_tensor_image(un_normalize_image(image.reshape((3, height, width))), image_mean, image_std))`

显示多行图片，图片大小相同

`grids = make_grid([Tensor], nrow, padding)`

`plt.imshow(grids.permute((1, 2, 0)))`

`plt.show()`

`nrow` 定义一行图片个数

`padding` 定义连接 2 图像时间隔像素数

`make_grid` 得到 `(n, c, h, w)` 形状张量，即 `n` 张图片，每一图使用 `c` 通道。返回将所有图片连接结果，形状为 `(3, h', w')`

并行显示图片，图片大小可不同

`plt.subplot(abc)`

`plt.plot`

共 `a` 行 `b` 列, 在第 `c` 图片位置画图

或:

`fig, axarr = plt.subplots(a, b, figsize=(h, w))`

`fig.suptitle(TITLE)` 设置图片标题

`axarr[i, j].imshow(Tensor)` 填充图片信息

6 常见错误

调用 `trainer.zero_grad()`

否则参数代价值高, 并迭代后不下降

使用网络层作为权重, 不参与斜率计算时 调用 `layer.requires_grad_(False)`

否则调用 `loss.backward()` 时提示需要 `retain_graph=True`, 由于反向传播在错误的试图更新网络权重

`transforms.ToPILImage()` 不保证像素值在 `[0,1]` 区间, 需调用 `image_tensor.clamp(min=0, max=1)`

`d2lzh` 自动对图像做 `clip`, 保证值在 `[0,1]` 区间

否则图像中包含突出像素点, 如红 紫 蓝像素。

循环中更改 `Tensor` 值并将 `Tensor` 加入数组, 使用 `Tensor.clone()` 复制斜率

否则下一迭代可能更改上一迭代已经加入数组的张量

前向计算中不能调用 `Tensor.detach()`

否则此项无法求斜率, 无法进行迭代

`retain_graph=True`

当一次前向计算保存的记录需要被再次使用, 设置 `retain_graph=True`

由于调用 `.backward()` 后前向传播记录被清空