

# Referencia Rápida de PyTorch

Tensores, autograd, redes neuronales y entrenamiento

## Tensores

### Crear Tensores

```
import torch
a = torch.tensor([1, 2, 3])
b = torch.zeros(2, 3)
c = torch.ones(3, 3)
d = torch.randn(2, 4) # normal dist
```

### Constructores de Tensores

<b>torch.zeros(m, n)</b>	Todo ceros, forma (m, n)
<b>torch.ones(m, n)</b>	Todo unos, forma (m, n)
<b>torch.randn(m, n)</b>	Aleatorio normal estándar
<b>torch.arange(start, end, step)</b>	Valores equiespaciados
<b>torch.linspace(start, end, steps)</b>	Número fijo de puntos
<b>torch.eye(n)</b>	Matriz identidad
<b>torch.empty(m, n)</b>	Memoria no inicializada

### Interoperabilidad con NumPy

```
t = torch.from_numpy(np_array)
arr = tensor.numpy() # shares memory
t = torch.as_tensor(np_array)
```

## Autograd

### Seguimiento de Gradientes

```
x = torch.tensor([2.0, 3.0],
                 requires_grad=True)
y = (x ** 2).sum()
y.backward()
print(x.grad) # tensor([4., 6.]
```

### Deshabilitar Seguimiento de Gradientes

```
with torch.no_grad():
    pred = model(x) # inference only
x_det = x.detach() # detach from graph
```

### Control de Gradientes

<b>x.requires_grad_(True)</b>	Habilitar seguimiento de grad en sitio
<b>x.grad.zero_()</b>	Restablecer gradientes acumulados
<b>x.detach()</b>	Nuevo tensor sin historial de grad
<b>x.grad</b>	Acceder a gradientes almacenados

## Redes Neuronales

### Definir un Modelo

```
import torch.nn as nn
class Net(nn.Module):
    def __init__(self):
        super().__init__()
        self.fc1 = nn.Linear(784, 128)
        self.fc2 = nn.Linear(128, 10)
    def forward(self, x):
        x = torch.relu(self.fc1(x))
        return self.fc2(x)
```

### Modelo Secuencial

```
model = nn.Sequential(
    nn.Linear(784, 256),
    nn.ReLU(),
    nn.Dropout(0.2),
    nn.Linear(256, 10))
```

## Capas Comunes

<b>nn.Linear(in, out)</b>	Capa totalmente conectada
<b>nn.Conv2d(c_in, c_out, k)</b>	Convolución 2D, tamaño de kernel k
<b>nn.BatchNorm2d(n)</b>	Normalización por lotes
<b>nn.LSTM(in, hidden)</b>	Capa recurrente LSTM
<b>nn.Dropout(p)</b>	Dropout con probabilidad p
<b>nn.Embedding(vocab, dim)</b>	Tabla de búsqueda de embeddings

## Carga de Datos

### Dataset Personalizado

```
from torch.utils.data import Dataset, DataLoader
class MyData(Dataset):
    def __init__(self, X, y):
        self.X, self.y = X, y
    def __len__(self): return len(self.X)
    def __getitem__(self, i):
        return self.X[i], self.y[i]
```

### DataLoader

```
loader = DataLoader(dataset, batch_size=32,
                    shuffle=True, num_workers=2)
for batch_x, batch_y in loader:
    output = model(batch_x)
```

### Datasets Integrados

```
from torchvision import datasets, transforms
t = transforms.Compose([
    transforms.ToTensor(),
    transforms.Normalize((0.5,), (0.5,))])
data = datasets.MNIST("data", train=True,
                     download=True, transform=t)
```

## Ciclo de Entrenamiento

### Ciclo de Entrenamiento Estándar

```
model.train()
for epoch in range(num_epochs):
    for X, y in train_loader:
        optimizer.zero_grad()
        loss = criterion(model(X), y)
        loss.backward()
        optimizer.step()
```

### Evaluación

```
model.eval()
with torch.no_grad():
    correct = 0
    for X, y in test_loader:
        pred = model(X).argmax(dim=1)
        correct += (pred == y).sum().item()
```

### Lista de Verificación de Entrenamiento

<b>model.train()</b>	Habilitar dropout / batch norm de entrenamiento
<b>model.eval()</b>	Cambiar a modo de inferencia
<b>optimizer.zero_grad()</b>	Limpiar gradientes antes de backward
<b>loss.backward()</b>	Calcular gradientes
<b>optimizer.step()</b>	Actualizar parámetros

## Optimizadores

### Optimizadores Comunes

```
import torch.optim as optim
opt = optim.SGD(model.parameters(), lr=0.01,
                momentum=0.9)
opt = optim.Adam(model.parameters(), lr=1e-3)
opt = optim.AdamW(model.parameters(), lr=1e-3,
                  weight_decay=0.01)
```

### Planificador de Tasa de Aprendizaje

```
sched = optim.lr_scheduler.StepLR(
    opt, step_size=10, gamma=0.1)
# in loop: sched.step() after each epoch
```

### Comparativa de Optimizadores

<b>SGD</b>	Simple, requiere ajuste, bueno con momentum
<b>Adam</b>	LR adaptativa, convergencia rápida, predeterminado
<b>AdamW</b>	Adam con decaimiento de peso desacoplado
<b>RMSprop</b>	Adaptativo, bueno para RNNs

## Funciones de Pérdida

### Funciones de Pérdida Comunes

<b>nn.CrossEntropyLoss()</b>	Clasificación (logits, sin softmax)
<b>nn.BCEWithLogitsLoss()</b>	Clasificación binaria (logits)
<b>nn.MSELoss()</b>	Regresión (error cuadrático medio)
<b>nn.L1Loss()</b>	Regresión (error absoluto medio)
<b>nn.NLLLoss()</b>	Log-verosimilitud negativa (tras log_softmax)
<b>nn.HuberLoss()</b>	Regresión robusta (menos sensible a valores atípicos)

### Uso

```
criterion = nn.CrossEntropyLoss()
loss = criterion(logits, targets)
# logits: (batch, classes), targets: (batch,)
```

### Pérdida Personalizada

```
def focal_loss(pred, target, gamma=2.0):
    ce = nn.functional.cross_entropy(
        pred, target, reduction="none")
    pt = torch.exp(-ce)
    return ((1 - pt) ** gamma * ce).mean()
```

## Guardar y Cargar

### Guardar / Cargar State Dict (Recomendado)

```
torch.save(model.state_dict(), "model.pt")
model = Net()
model.load_state_dict(
    torch.load("model.pt", weights_only=True))
```

### Guardar Checkpoint Completo

```
torch.save({
    "epoch": epoch,
    "model": model.state_dict(),
    "optimizer": opt.state_dict(),
    "loss": loss}, "checkpoint.pt")
```

### Cargar Checkpoint

```
ckpt = torch.load("checkpoint.pt",
                  weights_only=False)
model.load_state_dict(ckpt["model"])
opt.load_state_dict(ckpt["optimizer"])
```

# Referencia Rápida de PyTorch

## GPU

### Gestión de Dispositivo

```
device = torch.device(
    "cuda" if torch.cuda.is_available()
    else "cpu")
model = model.to(device)
x = x.to(device)
```

### Utilidades de GPU

<b>torch.cuda.is_available()</b>	Verificar si CUDA está disponible
<b>torch.cuda.device_count()</b>	Número de GPUs
<b>torch.cuda.memory_allocated()</b>	Uso actual de memoria GPU (bytes)
<b>torch.cuda.empty_cache()</b>	Liberar memoria caché no utilizada

### Multi-GPU

```
if torch.cuda.device_count() > 1:
    model = nn.DataParallel(model)
model = model.to(device)
```

## Patrones Comunes

### Inicialización de Pesos

```
def init_weights(m):
    if isinstance(m, nn.Linear):
        nn.init.xavier_uniform_(m.weight)
        m.bias.data.fill_(0.01)
model.apply(init_weights)
```

### Recorte de Gradientes

```
torch.nn.utils.clip_grad_norm_(
    model.parameters(), max_norm=1.0)
```

### Congelar Capas

```
for param in model.fc1.parameters():
    param.requires_grad = False
```

### Resumen del Modelo

```
total = sum(p.numel()
            for p in model.parameters())
trainable = sum(p.numel()
                for p in model.parameters()
                if p.requires_grad)
```