

NLP方向总结-训练

单机单卡GPU训练

- 模型拷贝
 - model.cuda()
 - 模型是inplace的形式
- 数据拷贝, 每个step分别进行
 - data = data.cuda()
 - 数据是复制的形式
- torch.cuda.is_available()判断GPU是否可用
- 模型保存和加载
 - torch.save保存模型 model.state_dict(), 优化器, 配置等
 - torch.load(file.pt, map_location=)。可以通过 map_location直接加载到某个设备上, 也可以用上面的模型拷贝方式加载后拷贝到设备上

单机多卡

- 检测GPU数量和控制使用GPU
 - torch.cuda.device_count()
 - 命令行环境变量: CUDA_VISIBLE_DEVICES控制使用哪些GPU
- 串行数据的方式: torch.nn.DataParallel
 - 单进程多卡训练
 - 训练时包裹model即可
 - model = DataParallel(model.cuda(), device_ids=[0,1,2,3])
 - 模型保存
 - torch.save时保存 model.module.state_dict()
 - 模型加载
 - 没什么区别, torch.load即可
 - batch_size等于多个GPU的 batch_size之和
- 数据并行的分布式训练(推荐): torch.nn.parallel.DistributedDataParallel
 - 多进程多卡训练
 - 代码流程
 - torch.distributed.init_process_group("nccl", world_size=args.n_gpus, rank=args.local_rank)
 - torch.cuda.set_device(args.local_rank) 相当于 CUDA_VISIBLE_DEVICES
 - 模型放到GPU上
 - model = DistributedDataParallel(model.cuda(args.local_rank), device_ids=[args.local_rank])
 - train_sampler = DistributedSampler(train_dataset)
 - train_dataloader = DataLoader(..., sampler=train_sampler)
 - 每个step的数据: data = data.cuda(args.local_rank)
 - 训练命令
 - python -m torch.distributed.launch --nproc_per_node=n_gpus train.py
 - 模型保存
 - torch.save在local_rank=0的位置保存, 调用 model.module.state_dict()保存模型参数
 - 注意
 - 每个进程的batch_size是这个GPU的batch_size
 - 每个epoch开始时, 可以用 train_sampler.set_epoch(epoch)充分打乱数据
 - 有了sampler, 就不用在 DataLoader中设置shuffle=True了, 互斥操作

多机多卡

- 数据并行的分布式训练(推荐): torch.nn.parallel.DistributedDataParallel
 - 代码和单机多卡一致
 - 训练命令不一样, 用2台机器为例, 每个机器有n_gpus个GPU, 仅node_rank不一致, 其它一样
 - python -m torch.distributed.launch --nproc_per_node=n_gpus --nnodes=2 --node_rank=0 --master_addr="主节点IP" --master_port=主节点通信端口 train.py
 - python -m torch.distributed.launch --nproc_per_node=n_gpus --nnodes=2 --node_rank=1 --master_addr="主节点IP" --master_port=主节点通信端口 train.py
 - 模型保存和加载, 和单机多卡一致