	基本概念 HashMap 是非 synchronized,所以 HashMap 很快————————————————————————————————————				
					对 Key 求 Hash 值,然后再计算下标
			HashMap (jdk)	具体的 put 过程(JDK1.8)	如果没有碰撞,直接放入桶中(碰撞的意思是计算得到的 Hash 值相同,需要放到同一个bucket 中)
如果碰撞了,以链表的方式链接到后面					
如果链表长度超过阀值(TREEIFY THRESHOLD==8),就把链表转成红黑树,链表长度低于6,就把红黑树转回链表					
如果节点已经存在就替换旧值					
如果桶满了(容量16*加载因子0.75), 就需要 resize(扩容2倍后重排)					
	HashMap 与 HashTable 区分	别 线程安全性: HashTable 安全			
		效率不同:HashTable 要慢,因为加锁			
	取关键 直接寻址法 b为常数 H(key)	一			
	直接寻址法 b为常数 H(key) 分析一: 同,这	t字或关键字的某个线性函数值为散列物址。即H(kev)=kev或H(kev) = a·kev + b 其中a和			
常用的散列函数	直接寻址法 b为常数 H(key) 分析一: 同, 这 的数字: 析法就 当无法 的中间	字或关键字的某个线性函数值为散列地址。即H(key)=key或H(key) = a·key + b,其中a和数(这种散列函数叫做自身函数)。若其中H(key)中已经有值了,就往下一个找,直到中没有值了,就放进去 组数据,比如一组员工的出生年月日,这时我们发现出生年月日的前几位数字大体相样的话,出现冲突的几率就会很大,但是我们发现年月日的后几位表示月份和具体日期			
常用的散列函数	直接寻址法 b为常数 H(key) 分析一	字或关键字的某个线性函数值为散列地址。即H(key)=key或H(key) = a·key + b,其中a和数(这种散列函数叫做自身函数)。若其中H(key)中已经有值了,就往下一个找,直到中没有值了,就放进去。			
常用的散列函数	直接寻址法 b为常数 H(key) 分析一	字或关键字的某个线性函数值为散列地址。即H(key)=key或H(key) = a·key + b,其中a和数(这种散列函数叫做自身函数)。若其中H(key)中已经有值了,就往下一个找,直到中没有值了,就放进去。组数据,比如一组员工的出生年月日,这时我们发现出生年月日的前几位数字大体相样的话,出现冲突的几率就会很大,但是我们发现年月日的后几位表示月份和具体日期差别很大,如果用后面的数字来构成散列地址,则冲突的几率会明显降低。因此数字分是找出数字的规律,尽可能利用这些数据来构造冲突几率较低的散列地址。确定关键字中哪几位分布较均匀时,可以先求出关键字的平方值,然后按需要取平方值几位作为哈希地址。这是因为:平方后中间几位和关键字中每一位都相关,故不同关键较高的概率产生不同的哈希地址。			
常用的散列函数	直接寻址法 b为常数 H(key) 分析一	字或关键字的某个线性函数值为散列地址。即H(key)=key或H(key)= a·key+b,其中a和数(这种散列函数叫做自身函数)。若其中H(key)中已经有值了,就往下一个找,直到中没有值了,就放进去。			

 $Hi=(H(key)+di)\ MOD\ m,i=1,2,\ \cdots,\ k(k<=m-1)$  ,其中H(key) 为散列函数,m为散列表长,di

线性探查法

探查过程终止于三种情况

若当前探查的单元为空,则表示查找失败(若是插入则将key写入其中) 若当前探查的单元中含有key,则查找成功,但对于插入意味着失败

若探查到T[d-1]时仍未发现空单元也未找到key,则无论是查找还是插入均意味着失败(此时表满)

按上述算法建立起来的哈希表,删除工作非常困难。假如要从哈希表 HT 中删除一个记录,按理应将这个记录所在位置置为空,但我们不能这样做,而只能标上已被删除的标记,否则,将会影响以后的查找

线性探测法很容易产生堆聚现象。所谓堆聚现象,就是存入哈希表的记录在表中连成一片。按照线性探测法处理冲突,如果生成哈希地址的连续序列愈长(即不同关键字值的哈希地址相邻在一起愈长),则当新的记录加入该表时,与这个序列发生冲突的可能性愈大。因此,哈希地址的较长连续序列比较短连续序列生长得快,这就意味着,一旦出现堆聚(伴随着冲突),就将引起进一步的堆聚

二次探查法

 $di=1^2,-1^2,2^2,-2^2, (3)^2, \dots, \pm (k)^2,(k\leq m/2)$ 

伪随机探测再散列 di=伪随机数序列

解决 hash 碰撞

哈希表

Hi=RHi(key),i=1,2, ···, k RHi均是不同的散列函数,即在同义词产生地址冲突时计算另一个散列函数地址,直到冲突不再发生,这种方法不易产生"聚集",但增加了计算时间 再散列法

开放定址法

为增量序列,可有下列三种取法

链地址法(拉链法)

建立一个公共溢出区