# 问题

- (1) PriorityBlockingQueue的实现方式?
- (2) PriorityBlockingQueue是否需要扩容?
- (3) PriorityBlockingQueue是怎么控制并发安全的?

# 简介

PriorityBlockingQueue是java并发包下的优先级阻塞队列,它是线程安全的,如果让你来实现你会怎么实现它呢?

还记得我们前面介绍过的PriorityQueue吗?点击链接直达【死磕 java集合之PriorityQueue源码分析】

还记得优先级队列一般使用什么来实现吗?点击链接直达【拜托,面试别再问我堆(排序)了!】

# 源码分析

#### 主要属性

```
1. // 默认容量为11
2. private static final int DEFAULT_INITIAL_CAPACITY = 11;
3. // 最大数组大小
4. private static final int MAX_ARRAY_SIZE = Integer.MAX_VALUE - 8;
5. // 存储元素的地方
6. private transient Object[] queue;
7. // 元素个数

8. private transient int size;
9. // 比较器
10. private transient Comparator<? super E> comparator;
11. // 重入锁
12. private final ReentrantLock lock;
13. // 非空条件
14. private final Condition notEmpty;
15. // 扩容的时候使用的控制变量,CAS更新这个值,谁更新成功了谁扩容,其它线程让出CPU
16. private transient volatile int allocationSpinLock;
17. // 不阻塞的优先级队列,非存储元素的地方,仅用于序列化/反序列化时
18. private PriorityQueue<E> q;
19.
```

- (1) 依然是使用一个数组来使用元素;
- (2) 使用一个锁加一个notEmpty条件来保证并发安全;
- (3) 使用一个变量的CAS操作来控制扩容;

为啥没有notFull条件呢?

#### 主要构造方法

```
    // 默认容量为11
    public PriorityBlockingQueue() {
    this(DEFAULT_INITIAL_CAPACITY, null);
    }
    // 传入初始容量
    public PriorityBlockingQueue(int initialCapacity) {
    this(initialCapacity, null);
```

### 入队

每个阻塞队列都有四个方法,我们这里只分析一个offer(Ee)方法:

notEmpty.signal();

private static <T> void siftUpComparable(int k, T x, Object[] array) {
 Comparable<? super T> key = (Comparable<? super T>) x;

} finally { // 解锁

while (k > 0) {

// 父节点的元素值

array[k] = e;
k = parent;

// 找到了应该放的位置,放入元素

```
47. array[k] = key;
48. }
49.
```

入队的整个操作跟PriorityQueue几乎一致:

- (1) 加锁;
- (2) 判断是否需要扩容;
- (3) 添加元素并做自下而上的堆化;
- (4) 元素个数加1并唤醒notEmpty条件,唤醒取元素的线程;
- (5) 解锁;

## 扩容

- (1) 解锁, 解除offer()方法中加的锁;
- (2) 使用allocationSpinLock变量的CAS操作来控制扩容的过程;
- (3) 旧容量小于64则翻倍,旧容量大于64则增加一半;
- (4) 创建新数组;
- (5) 修改allocationSpinLock为0, 相当于解锁;
- (6) 其它线程在扩容的过程中要让出CPU;
- (7) 再次加锁;
- (8) 新数组创建成功,把旧数组元素拷贝过来,并返回到offer()方法中继续添加元素操作;

#### 出队

阻塞队列的出队方法也有四个,我们这里只分析一个take()方法:

```
private static <T> void siftDownComparable(int k, T x, Object[] array,
                                                  int n) {
          if (n > 0) {
              Comparable<? super T> key = (Comparable<? super T>)x;
               int half = n >>> 1;
49.
              // 只需要遍历到叶子节点就够了
              while (k < half) {</pre>
                  Object c = array[child];
                   int right = child + 1;
                  if (right < n &&</pre>
                      ((Comparable<? super T>) c).compareTo((T) array[right]) > 0)
                      c = array[child = right];
                   if (key.compareTo((T) c) <= 0)</pre>
                   array[k] = c;
               array[k] = key;
```

出队的过程与PriorityQueue基本类似:

- (1) 加锁;
- (2) 判断是否出队成功,未成功就阻塞在notEmpty条件上;
- (3) 出队时弹出堆顶元素,并把堆尾元素拿到堆顶;
- (4) 再做自上而下的堆化;
- (5) 解锁;

# 总结

- (1) PriorityBlockingQueue整个入队出队的过程与PriorityQueue基本是保持一致的;
- (2) PriorityBlockingQueue使用一个锁+一个notEmpty条件控制并发安全;
- (3) PriorityBlockingQueue扩容时使用一个单独变量的CAS操作来控制只有一个线程进行扩容;
- (4) 入队使用自下而上的堆化;
- (5) 出队使用自上而下的堆化;

#### 彩蛋

为什么PriorityBlockingQueue不需要notFull条件?

因为PriorityBlockingQueue在入队的时候如果没有空间了是会自动扩容的,也就不存在队列满了的状态,也就是不需要等待通知队列不满了可以放元素了,所以也就不需要notFull条件了。