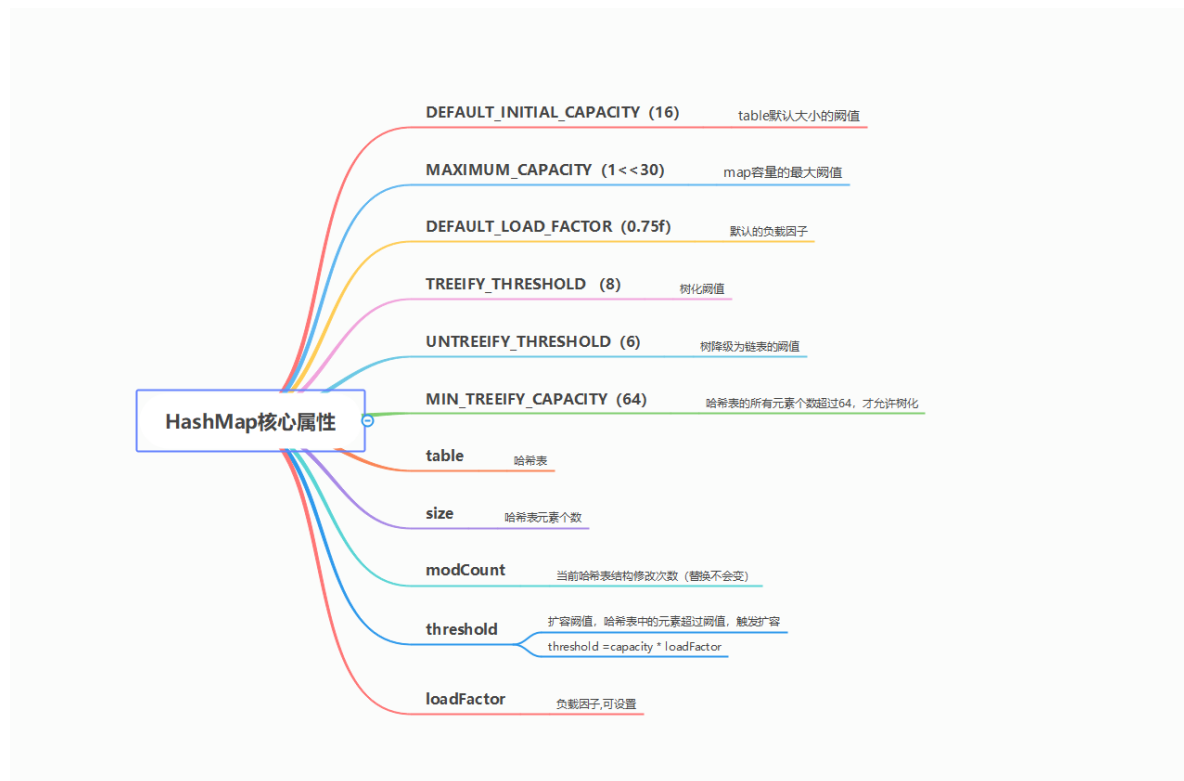


# HashMap 源码阅读篇 (jdk8)

## 1. hashmap 核心属性

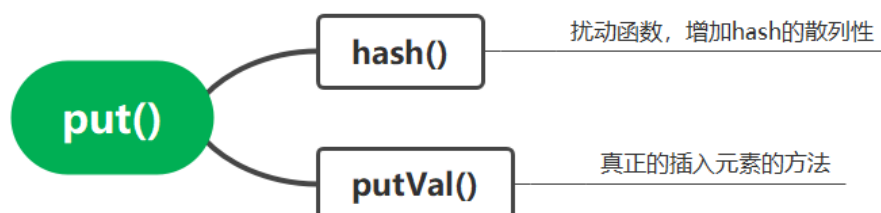
扩容阈值threshold = 负载因子 loadFactor\*数组长度capacity



## 2.put()

```
public V put(K key, V value) {  
    return putVal(hash(key), key, value, false, true);  
}
```

put () 方法其实只有对两个方法的调用, hash () 和 putVal ()



### 扰动函数hash ()

```

static final int hash(Object key) { // 增加hash的散列性
    int h;
    return (key == null) ? 0 : (h = key.hashCode()) ^ (h >>> 16); // 异或运算：相同为0 不同为1
}

```

分析：

这里的hash方法是传入一个key值，当key为空时，返回0，当key不为空时返回一个int型的整数，这个整数是由key的哈希值h与上h右移16位得来的，这行代码的作用是**增加hash的散列性**。

## hash()函数如何增加hash的散列性？

计算出key的哈希值h后，与上h的高16位，这样的好处是什么？

任何一个Object类型的hashCode方法得到的hash值是一个int类型，Java中int型是4\*8=32位的，那么如果哈希表长度比较小，根据路由寻址算法hash&(length-1)就会导致hash值只有低位参与了运算，那些低位相同，高位不同的hash值就碰撞了，如：

```

// Hash碰撞示例：
H1: 00000000 00000000 00000000 00000101 & 1111 = 0101
H2: 00000000 11111111 00000000 00000101 & 1111 = 0101

```

当增加了扰动算法后，hash的高16位右移并与原Hash值进行**异或运算**，混合高16位和低16位的值，得到了一个更加散列的低16位的Hash值，如：

```

00000000 00000000 00000000 00000101 // H1
00000000 00000000 00000000 00000000 // H1 >>> 16
00000000 00000000 00000000 00000101 // hash = H1 ^ (H1 >>> 16) = 5

00000000 11111111 00000000 00000101 // H2
00000000 00000000 00000000 11111111 // H2 >>> 16
00000000 00000000 00000000 11111010 // hash = H2 ^ (H2 >>> 16) = 250

```

最终：

```

// 没有Hash碰撞
index1 = (n - 1) & H1 = (16 - 1) & 5 = 5
index2 = (n - 1) & H2 = (16 - 1) & 250 = 10

```

## putVal()

put 操作流程脑图



因为哈希表初始化会占用很大内存，用户可能只是new HashMap 而没有去使用，延迟初始化可以减小内存的使用。

如果哈希表已经初始化了，则根据路由寻址（路由寻址算法：**桶位 = (table.length-1) & hash**）判断位桶的这个位置index是否有元素存在

1. 如果不存在元素，直接存入该位置
2. 如果存在元素，则判断桶位上的元素是否与要插入的相同，如果相同，执行替换操作
3. 如果不同，判断桶位上的元素是链表或者是红黑树。
4. 如果是TreeNode 树形结构，则进行putTreeVal () 树化操作。
5. 否则当前位置是一个链表结构，则遍历链表，查找是否有与key相同的元素，有就执行替换操作
6. 如果没有下一个next节点，则插入链尾，并判断是否需要执行树化方法

### 树化的条件是什么？

- 当链表的长度 $\geq 8$ 且数组长度 $\geq 64$ 时，会把链表转化成红黑树。
- 当链表长度 $\geq 8$ ，但数组长度 $< 64$ 时，会优先进行扩容，而不是转化成红黑树。
- 当红黑树节点数 $\leq 6$ ，自动转化成链表。

### 为什么需要数组长度到64才会转化红黑树？

当数组长度较短时，如16，链表长度达到8已经是占用了最大限度的50%，意味着负载已经快要达到上限，此时如果转化成红黑树，之后的扩容又会再一次把红黑树拆分平均到新的数组中，这样非但没有带来性能的好处，反而会降低性能。所以在数组长度低于64时，优先进行扩容。

### 为什么要大于等于8转化为红黑树，而不是7或9？

树节点的比普通节点更大，在链表较短时红黑树并未能明显体现性能优势，反而会浪费空间，在链表较短是采用链表而不是红黑树。在理论数学计算中（装载因子 $= 0.75$ ），链表的长度到达8的概率是百万分之一；把7作为分水岭，大于7转化为红黑树，小于7转化为链表。红黑树的出现是为了在某些极端的情况下，抗住大量的hash冲突，正常情况下使用链表是更加合适的

### putVal()源码

```
final V putVal(int hash, K key, V value, boolean onlyIfAbsent,
               boolean evict) {
```

```

//tab 表示当前的哈希表
//p 表示当前点的节点
Node<K,V>[] tab; Node<K,V> p; int n, i;
//这里为tab初始化，即等于HashMap中的table，如果当前哈希表为空或者哈希表的长度为0
if ((tab == table) == null || (n == tab.length) == 0)
    //调用扩容方法，并且给n赋值。注意：这里是哈希表的初始化，因为哈希表的初始化会占用
    //很大内存，用户可能只是new HashMap 而没有使用，在putVal方法中初始化可以减小内存的使用
    n = (tab = resize()).length;
//如果哈希表中数据不为空，设置p为当前节点
//若p当前位置为空，（最简单的情况）
if ((p = tab[i = (n - 1) & hash]) == null)
    //在当前下标位置赋值，完成插入
    tab[i] = newNode(hash, key, value, null);
//p当前位置不为空
//有三种情况：①当前位置的节点与要插入的元素key相同 - ② 红黑树 - ③链表
else {
    //e 表示与当前插入的值一致的元素，k 表示临时的一个key
    Node<K,V> e; K k;
    //①如果当前节点的元素是否与要插入的元素相同
    if (p.hash == hash &&
        ((k = p.key) == key || (key != null && key.equals(k))))
        //把此时相同的节点的位置赋值给e，表示后续需要替换操作
        e = p;
    //②红黑树
    else if (p instanceof TreeNode)
        e = ((TreeNode<K,V>)p).putTreeVal(this, tab, hash, key, value);
    //③链表
    else {
        //遍历链表
        for (int binCount = 0; ; ++binCount) {
            //遍历到最后一个元素，没有找到与要插入的key相同的元素
            if ((e = p.next) == null) {
                //插入到尾节点
                p.next = newNode(hash, key, value, null);
                //判断插入当前元素后，检查是否达到树化标准，即判断是否是以下两种情况
                //1.链表长度大于8，table元素个数超过64
                if (binCount >= TREEIFY_THRESHOLD - 1) // -1 for 1st
                    //树化
                    treeifyBin(tab, hash);
                break;
            }
            //在链表中找到了与插入元素key相同的node元素
            if (e.hash == hash &&
                ((k = e.key) == key || (key != null && key.equals(k))))
                //结束遍历，后续要执行替换操作
                break;
            //p=p.next
            p = e;
        }
    }
    //e是与当前插入元素key相同的节点元素，当e不为null时，表示找到了相同key的元素。
    //要执行替换操作
    if (e != null) { // existing mapping for key
        V oldValue = e.value;
        if (!onlyIfAbsent || oldValue == null)
            //新值替换旧值
            e.value = value;
    }
}

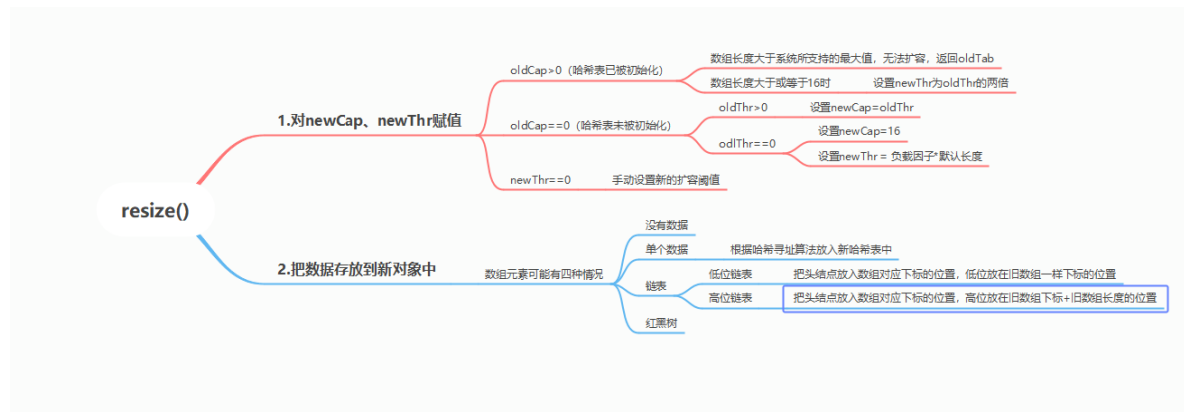
```

```

        afterNodeAccess(e);
        return oldValue; //返回旧值
    }
}
//插入新数据成功，table的修改值次数+1
++modCount;
//判断长度是否达到扩容阈值
if (++size > threshold)
    //扩容
    resize();
afterNodeInsertion(evict);
return null;
}

```

### 3. 扩容方法resize()



#### 扩容分析

扩容方法resize()在源码中分为两个部分

- 设置新的数组长度newCap和新的扩容阈值
- 旧数组容量超过阈值(初次默认16)

第一个部分是为了计算出扩容后的数组长度和扩容后的扩容阈值，这里根据为扩容前哈希表不同的情况有不同的计算方法，

第二个部分执行真正的扩容

- 新建一个新的数组
- 复制每个元素到新的数组中去
  - (1) 桶位元素是单个数据，直接根据路由寻址计算hash值放入新的哈希表中
  - (2) 桶位元素是一个链表，判断是**高位链表**还是**低位链表**
    - 高位链表，放到旧数组下标+上旧的数组长度的位置
    - 低位链表，放在与旧数组下标一样的位置

#### resize() 源码

```

final Node<K,V>[] resize() {
    //oldTab 表示的是扩容之前的哈希表

```

```

Node<K,V>[] oldTab = table;
//oldCap 表示的是扩容之前的数组长度,如果扩容前的数组为空, 设置旧的数组长度为0, 否则设置
//为旧哈希表长度
int oldCap = (oldTab == null) ? 0 : oldTab.length;
//oldThr 表示的是扩容之前数组的扩容阈值
int oldThr = threshold;
//newCap 表示的是新的数组长度, newThr 表示的是新的扩容阈值
int newCap, newThr = 0;
//当扩容前的数组长度大于0时, 即此时数组正常初始化, 里面存有数据
if (oldCap > 0) {
    //当扩容前的数组大度大于系统支持的最大值时
    if (oldCap >= MAXIMUM_CAPACITY) {
        //设置扩容阈值为int最大值
        threshold = Integer.MAX_VALUE;
        //此时无法扩容, 返回扩容前的哈希表
        return oldTab;
    }
    //此时数组长度在系统支持的范围内, 设置新的数组长度为旧的数组长度的两倍, 并且比较是
    //否小于系统支持的最大值
    //与旧的数组长度是否大于等于16
    else if ((newCap = oldCap << 1) < MAXIMUM_CAPACITY &&
        oldCap >= DEFAULT_INITIAL_CAPACITY)
        //满足上述两个条件时, 新的扩容阈值增加为旧的扩容阈值的两倍
        newThr = oldThr << 1; // double threshold
}
//数组长度=0的情况, 即哈希表未初始化, 且旧的扩容阈值大于0
//有以下几种情况: new HashMap(initCap,loadFactor),new HashMap(initCap),new
HashMap(map)
else if (oldThr > 0) // initial capacity was placed in threshold
    //设置新的数组长度为旧的数组扩容阈值
    newCap = oldThr;
//oldCap==0且oldThr==0的情况
else { // zero initial threshold signifies using defaults
    //设置新的数组长度为默认值
    newCap = DEFAULT_INITIAL_CAPACITY;
    //使用负载因子计算新的扩容阈值
    newThr = (int)(DEFAULT_LOAD_FACTOR * DEFAULT_INITIAL_CAPACITY);
}
//如果新的扩容阈值等于0时, 即旧的数组长度大于0, 但不满足上述两种条件, 导致newThr没有
赋值
if (newThr == 0) {
    float ft = (float)newCap * loadFactor;
    newThr = (newCap < MAXIMUM_CAPACITY && ft < (float)MAXIMUM_CAPACITY
?
        (int)ft : Integer.MAX_VALUE);
}
//设置扩容阈值为新的扩容阈值
threshold = newThr;
@SuppressWarnings({"rawtypes","unchecked"})
    //构造扩容后的哈希表对象
    Node<K,V>[] newTab = (Node<K,V>[])new Node[newCap];
//设置table为新的哈希表
table = newTab;
//旧的哈希表不为空。即里面有数据
if (oldTab != null) {
    //遍历数组
    for (int j = 0; j < oldCap; ++j) {
        Node<K,V> e;

```

```

if ((e = oldTab[j]) != null) {
    //对象引用设为空，方便JVM回收
    oldTab[j] = null;
    //①这里表示数组中这个位置只有单个元素，不是链表
    if (e.next == null)
        //使用哈希寻址算法放入新哈希表中
        newTab[e.hash & (newCap - 1)] = e;
    //②此时这个元素是红黑树结构
    else if (e instanceof TreeNode)
        ((TreeNode<K,V>)e).split(this, newTab, j, oldCap);
    else { // preserve order
        //③链表结构
        //loHead表示低位链表的头结点，loTail表示低位链表的尾节点
        //hiHead表示高位链表的头结点，hiTail表示高位链表的尾节点
        Node<K,V> loHead = null, loTail = null;
        Node<K,V> hiHead = null, hiTail = null;
        //链表的下一个指针
        Node<K,V> next;
        //循环遍历链表
        do {
            //指向下一个节点
            next = e.next;
            //判断是否是低位链表
            if ((e.hash & oldCap) == 0) {
                //尾节点是否为空
                if (loTail == null)
                    //头结点指向e
                    loHead = e;
                else
                    //尾节点下一个指向e
                    loTail.next = e;
                loTail = e;
            }
            else {
                //判断高位尾部是否为空
                if (hiTail == null)
                    //头结点指向e
                    hiHead = e;
                else
                    //尾节点下一位指向e
                    hiTail.next = e;
                hiTail = e;
            }
        } while ((e = next) != null);

        //判断低位尾节点是否为空
        if (loTail != null) {
            //置为空，因为有可能存在其他引用
            loTail.next = null;
            //把头结点放入数组对应下标的位置，低位放在旧数组一样下标的位置
            newTab[j] = loHead;
        }
        //判断高位尾节点是否为空
        if (hiTail != null) {
            //置为空，因为有可能存在其他引用
            hiTail.next = null;
            //把头结点放入数组对应下标的位置，高位放在旧数组下标+旧数组长

```

度的位置

```

        newTab[j + oldCap] = hiHead;
    }
}
}
}
return newTab;
}

```

### 如何判别低位链表和高位链表的呢？

使用 `e.hash & oldCap == 0` 表示是低位链表，否则就是高位链表。

分析：

什么是高位和低位链表？

以下面这张图为例，未扩容的数组长度为16，扩容后的数组长度为32。在未扩容前的哈希表的下标为15的位置中，由 `hash & (n-1)` 得出1111，因此，在下标15位置上的链表的元素的hash值后四位一定是1111。

那么就会出现两种情况：

- 1111 前面一位是1 即hash值为 ...1 1111
- 1111 前面一位是0 即hash值为 ...0 1111

根据前面一位是1或者0判断链表元素是高位还是低位，从而存放到指定的值。

知道了什么是高位和低位链表，根据 `e.hash & oldCap == 0` 就可以判断出是高位还是低位链表，这个又是怎么判断的？

`oldCap`表示的是扩容前的数组长度，这里`oldCap=16=1 0000`

`e.hash & oldCap`有以下两种情况

(1) 高链

```

1 1111
& 1 0000
= 1 0000 高位是1，存入高链

```

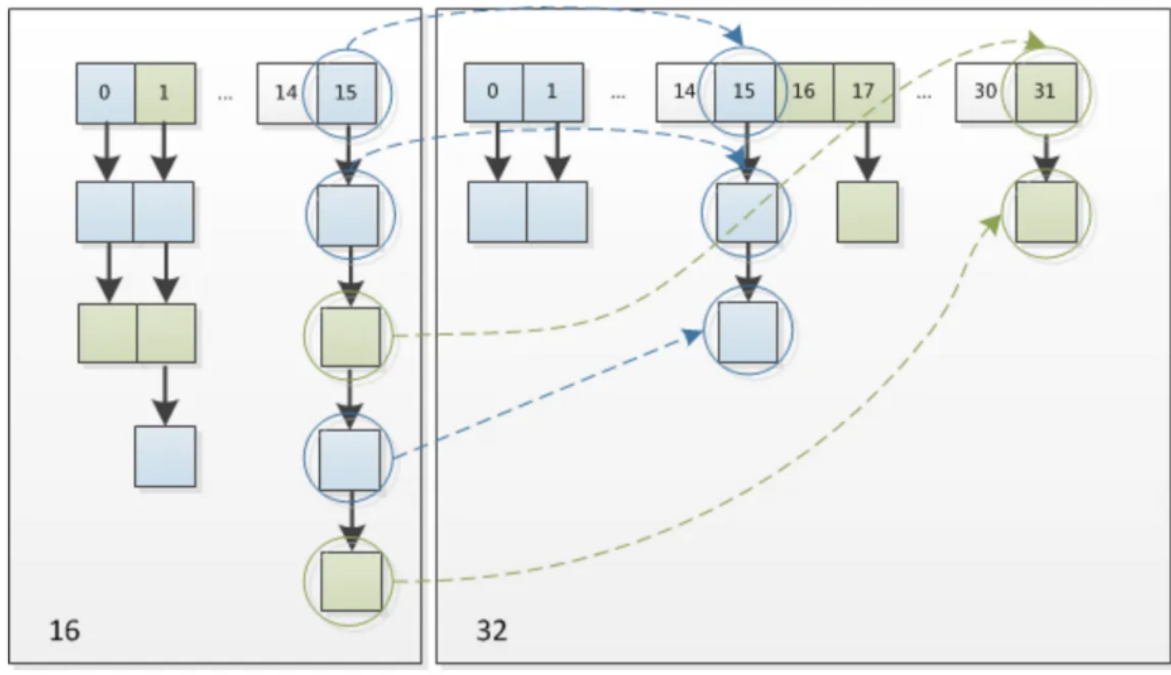
(2) 低链

```

0 1111
& 1 0000
= 0 0000 高位是0，存入低链。

```





阅读原文: [https://blog.csdn.net/qq\\_44830568/article/details/114606828?spm=1001.2014.3001.5501](https://blog.csdn.net/qq_44830568/article/details/114606828?spm=1001.2014.3001.5501)

## 4. get()

### 流程

1. 首先根据 hash 方法获取到 key 的 hash 值
2. 然后通过  $\text{hash} \& (\text{length} - 1)$  的方式获取到 key 所对应的Node数组下标 (length对应数组长度)
3. 首先判断此结点是否为空, 是否就是要找的值, 是则返回空, 否则进入第二个结点。
4. 接着判断第二个结点是否为空, 是则返回空, 不是则判断此时数据结构是链表还是红黑树
5. 链表结构进行顺序遍历查找操作, 每次用  $\text{==}$  符号和 `equals()` 方法来判断 key 是否相同, 满足条件则直接返回该结点。链表遍历完都没有找到则返回空。
6. 红黑树结构执行相应的 `getNode()` 查找操作。

### 源码分析

```
public V get(Object key) {
    Node<K,V> e;
    return (e = getNode(hash(key), key)) == null ? null : e.value;
}

final Node<K,V> getNode(int hash, Object key) {
    Node<K,V>[] tab; Node<K,V> first, e; int n; K k;

    //Node数组不为空, 数组长度大于0, 数组对应下标的Node不为空
    if ((tab = table) != null && (n = tab.length) > 0 &&
        //也是通过 hash & (length - 1) 来替代 hash % length 的
        (first = tab[(n - 1) & hash]) != null) {

        //先和第一个结点比, hash值相等且key不为空, key的第一个结点的key的对象地址和值均相等
        //则返回第一个结点
        if (first.hash == hash && // always check first node
            ((k = first.key) == key || (key != null && key.equals(k))))
```

```

        return first;
    //如果key和第一个结点不匹配，则看.next是否为空，不为null则继续，为空则返回null
    if ((e = first.next) != null) {
        //如果此时是红黑树的结构，则进行处理getNode()方法搜索key
        if (first instanceof TreeNode)
            return ((TreeNode<K,V>)first).getNode(hash, key);
        //是链表结构的话就一个一个遍历，直到找到key对应的结点，
        //或者e的下一个结点为null退出循环
        do {
            if (e.hash == hash &&
                ((k = e.key) == key || (key != null && key.equals(k))))
                return e;
        } while ((e = e.next) != null);
    }
    return null;
}

```

getNode() 红黑树查找:

```

final TreeNode<K,V> getNode(int h, Object k) {
    return ((parent != null) ? root() : this).find(h, k, null);
}

```

```

/**
 * Finds the node starting at root p with the given hash and key.
 * The kc argument caches comparableClassFor(key) upon first use
 * comparing keys.
 */
final TreeNode<K,V> find(int h, Object k, Class<?> kc) {
    //获取当前对象
    TreeNode<K,V> p = this;
    //循环树结构
    do {
        int ph, dir; K pk;
        //获取当前节点的左子节点，右子节点
        TreeNode<K,V> pl = p.left, pr = p.right, q;
        //根据hash值判断，p=左子节点，或右子节点
        if ((ph = p.hash) > h)
            p = pl;
        else if (ph < h)
            p = pr;
        //p的key与之key对比，如果相同，则返回当前对象
        else if ((pk = p.key) == k || (k != null && k.equals(pk)))
            return p;
        //如果左子节点为空，则p=右子节点
        else if (pl == null)
            p = pr;
        //如果右子节点为空，则p=左子节点
        else if (pr == null)
            p = pl;
        else if ((kc != null ||
            (kc = comparableClassFor(k)) != null) &&

```

```
        (dir = compareComparables(kc, k, pk)) != 0)
        p = (dir < 0) ? pl : pr;
        //嵌套查询，如果找到，则返回该对象
        else if ((q = pr.find(h, k, kc)) != null)
            return q;
        else
            p = pl;
        //循环对象，直到找到，或者循环结束
    } while (p != null);
    return null;
}
```