

多线程 结合PDF

进程与线程

进程包括线程

线程共享内存空间

线程更轻量

并行和并发有什么区别

单核CPU：实际还是串行执行的（微观串行）

宏观并行：不停切换

这就是并发

多核CPU：

真正的并行

创建线程的方式

继承`Thread`类

重写`run`方法

调用`start`启动线程

实现`Runnable`接口

也是重写run方法

传入Thread类

调用start启动线程

■ 实现callable接口

重写call方法 有返回值（还可以throw异常） 记住 runnable没有返回值 不能throw

用futuretask包装实现类

再用Thread类 包装futuretask

start方法启动线程 futuretask的get方法拿到返回值

■ run和start区别？

start才能真正开启新线程；run只能在当前线程跑

■ 线程池

用Executor库

自动分配

！！！！！！ 阿里不建议用Executors创建线程池 因为允许创建数量为Integer 最大值 会OOM

而是通过ThreadPoolExecutor

线程状态

六个状态 加一个running(内部没有定义)

new runnable blocked waiting timed waiting terminated

看PDF

start()方法 转变为runnable

没锁 就blocked

wait()后是waiting 被通知了才能继续

sleep() 则timed waiting

线程的顺序

■ *join()*

t1.join()

等t1线程执行完

■ *notify*和*notifyall*

wait会释放锁的

wait 让当前线程进入等待状态，直到被 `notify()` 或 `notifyAll()` 唤醒。

后者唤醒所有

前者唤醒随机

wait在**object**类

唤醒后还要抢

等待应该出现在循环中，防止虚假唤醒 if改为while判断

wait和sleep区别?

后者是Thread类 **wait**在**object**类

wait会释放锁的 sleep如果在synchronized内执行 则不会释放锁

wait(固定时间) 也会被提前唤醒

共同点

wait(), wait(long) 和 sleep(long) 的效果都是让当前线程暂时放弃 CPU 的使用权, 进入阻塞状态

不同点

1.方法归属不同

- sleep(long) 是 Thread 的静态方法
- 而 wait(), wait(long) 都是 Object 的成员方法, 每个对象都有

2.醒来时机不同

- 执行 sleep(long) 和 wait(long) 的线程都会在等待相应毫秒后醒来
- wait(long) 和 wait() 还可以被 notify 唤醒, wait() 如果不唤醒就一直等下去
- 它们都可以被打断唤醒

3. 锁特性不同 (重点)

- wait 方法的调用必须先获取 wait 对象的锁, 而 sleep 则无此限制
 - wait 方法执行后会释放对象锁, 允许其它线程获得该对象锁 (我放弃 cpu, 但你们还可以用)
 - 而 sleep 如果在 synchronized 代码块中执行, 并不会释放对象锁 (我放弃 cpu, 你们也用不了)
-

如何停止线程执行

用标记法

stop法 (已作废)

使用**interrupt**方法中断线程 其实也是标记法

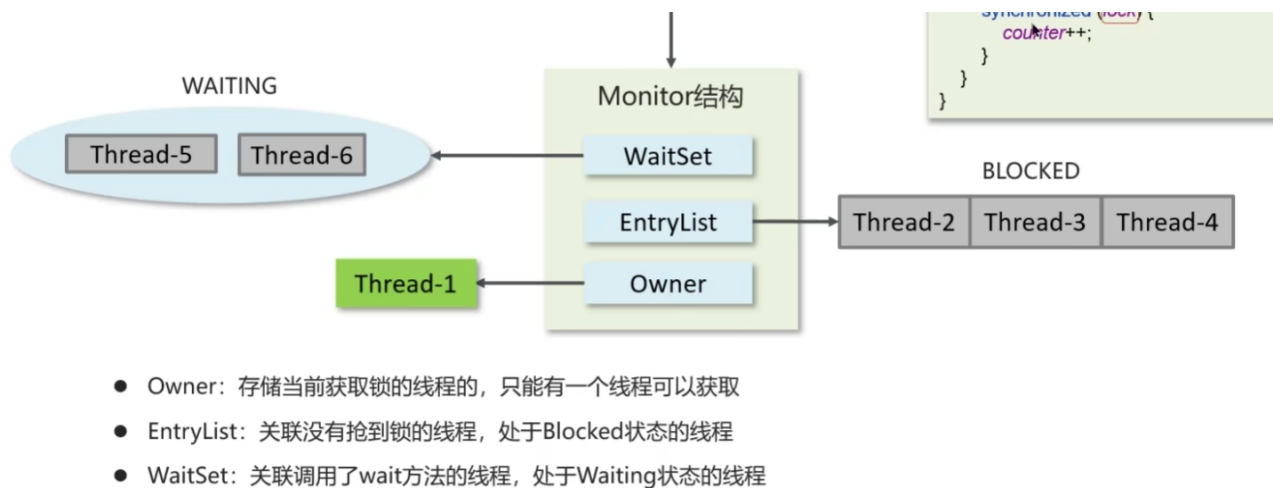
并发安全

Synchronized和其底层原理

互斥的方式 对象锁

底层是Monitor监视器

结构: WaitSet entrylist Owner 三个队列存线程



Monitor是重量级锁 JVM管理 涉及到内核切换 上下文切换 性能低

1.6后 偏向锁和轻量级锁 没有竞争的时候使用

偏向锁

偏向锁是指一段同步代码一直被一个线程所访问, 那么该线程会自动获取锁。降低获取锁的代价。

当一个线程第一次访问同步代码块时, JVM 会将对象的 **Mark Word** 设置为该线程的 ID, 表示这个锁已“偏向”于该线程

如果有其他线程尝试获取这个锁, 那么会触发 锁撤销 (锁会从偏向锁变成轻量级锁, 之后的操作与轻量级锁相同)。JVM 会使用 **CAS (Compare and Swap)** 操作将原本偏向锁的对象头修改为轻量级锁或重量级锁标识, 从而实现锁的升级。

轻量级锁

用类栈来存锁！！！！

CAS交换 对象的mark word 和lock record 地址 交换

重入了 还要在lock record栈里面再加一个null记录占位（数量+1）并更新对象指针为栈顶

轻量级锁是指当锁是偏向锁的时候，被另一个线程所访问，偏向锁就会升级为轻量级锁，其他线程会通过自旋的形式尝试获取锁，不会阻塞，提高性能。

解锁的话 record最后一个锁 再交换mark word和Lock record

轻量级锁类似于**redis**的分布式锁 存记录 不过轻量级锁没有用到HASHMAP那么简便

■ 重量级锁

重量级锁是指当锁为轻量级锁的时候，另一个线程虽然是自旋，但自旋不会一直持续下去，当自旋一定次数的时候，还没有获取到锁，就会进入阻塞，该锁膨胀为重量级锁。重量级锁会让其他申请的线程进入阻塞，性能降低。

因为是要记录阻塞 如**monitor**所示

JMM

每个线程分配一个工作内存 线程自己私有

主内存 共享变量

通过主内存进行同步

CAS和乐观锁

compare and swap

一种乐观锁的思想 在无锁情况下保证线程操作共享数据的原子性

AQS框架 Atomic类

旧值与主内存的值对比 一样 才会修改 若失败则自旋 循环 把主内存的值赋给旧值 重新运算再比对

竞争激烈，效率会受影响

底层

unsafe类 的c++代码

和悲观锁的区别

synchronized是悲观锁 互斥等待

volatile

JIT会优化代码

方案一：使用 -Xint 关闭优化器 （得不偿失）

方案二：变量加上volatile 告诉jit不要优化

禁止指令重排

在读写共享变量时加入不同的屏障，组织其他读写操作越过屏障 达到阻止重排序的效果

加屏障有要求的 不能随便加

volatile使用技巧:

- 写变量让volatile修饰的变量的在代码最后位置
- 读变量让volatile修饰的变量的在代码最开始位置

两个都volatile 也行 就是性能问题

AQS pdf183页

抽象队列同步器 基础框架

就是并发安全的集合

基本工作机制

state状态 是否有锁

fifo队列（双向链表） 存等待的线程

如何保证资源原子性

用CAS设置 state状态 保证原子性

公平锁与否？

可公平 也不公平

又来一个线程 且没排队 那就和队列中那个线程抢 -----非公平

新的只能等-----公平锁

Lock CountdownLatch Semaphore ReentrantLock都是基于AQS

ReentrantLock

可重入锁

可中断(syn不能中断)

设置超时时间 没有获取锁可以放弃

可以设置公平锁

支持多个条件变量

可重入（syn也可重入）

lock()方法和unlock()方法

底层

AQS+CAS

无参构造默认非公平

底层结构:state 双向链表的头尾指针 指向抢到锁的线程的指针

Synchronized和Lock的区别

语法

Synchronized 源码是C++实现

后者是JDK实现

前者自动释放 后者要手动释放

功能

都是悲观锁

Lock可以实现 公平锁 可打断 可超时 多条件变量 功能更多 重入锁 读写锁

lockInterruptibly() 获取可打断的锁 然后interrupt();

可超时： trylock() 尝试获取锁 可以引入时间参数 超过时间没拿到锁就失败 次数取决于负载

性能

Lock粒度高 性能可以更高

多条件变量

Condition类 声明条件变量 await()和signal()

死锁

互斥条件（Mutual Exclusion）： 至少有一个资源是不可共享的，即一次只能被一个线程使用。

占有且等待条件（Hold and Wait）： 一个线程持有至少一个资源，并等待获取其他线程持有的资源。

非抢占条件（No Preemption）： 资源只能在被线程显式释放之后才能被其他线程获取，不能被强制抢占。

循环等待条件（Circular Wait）： 一组线程形成一个循环，每个线程都在等待下一个线程所持有的资源。

死锁诊断

jps 看运行的进程状态信息

jstack 看线程的堆栈信息

jps查死锁线程ID

jstack 查线程看看死锁情况

可视化工具:Jconsole 查死锁

VisualVM 跟jstack差不多

ConcurrentHashMap

线程安全的hashmap

1.7以前 加一层Segment分片过滤（默认16个分片 不能扩容） 每一个分片 再存HashMap
有锁 CAS操作和自旋获取锁 再修改

`ConcurrentHashMap` 将整个映射分为多个“段”，每个“段”是一个包含一定数量条目的哈希表，实际上是一个内部类 `Segment`，它继承自 `HashMap`。每个 `Segment` 都有自己的锁

就是把hashmap分段 每段一个锁 CAS操作加锁和自旋锁

1.8以后 CAS+synchronized

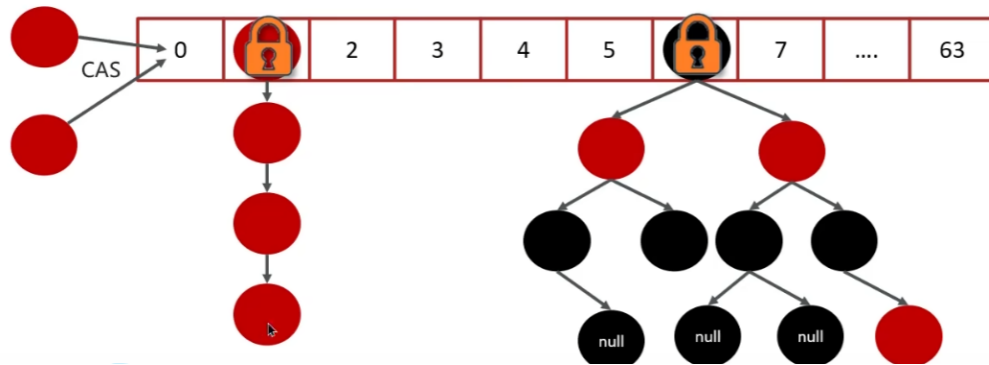
在 `ConcurrentHashMap` 中，每个桶（**bucket**）是独立加锁的，如果多个线程访问的是不同的桶，它们可以并行执行，而不需要等待其他线程释放锁。具体来说，

`ConcurrentHashMap` 中的每个桶都使用了一个 独立的锁

Java8 中的 `ConcurrentHashMap` 使用的 `Synchronized` 锁加 CAS 的机制。结构也由 Java7 中的 `Segment` 数组 + `HashEntry` 数组 + 链表 进化成了 **Node** 数组 + 链表 / 红黑树，**Node** 是类似于一个 `HashEntry` 的结构。它的冲突再达到一定大小时会转化成红黑树，在冲突小于一定数量时又退回链表。

细化的1.7

- CAS控制数组节点的添加
- synchronized只锁定当前链表或红黑二叉树的首节点，只要hash不冲突，就不会产生并发的的问题，效率得到提升



并发程序为啥会出问题（三大特性）

原子性

可见性

有序性

原子性

一口气完成 加锁就完事了

可见性

一个线程对共享变量的修改，能否及时地被其他线程看到。简单来说，就是多个线程之间是否能够“看到”彼此对共享数据的更新。

Key:防止JIT优化代码 用volatile

或者共享变量加锁

有序性

防止指令重排

线程池

再次重提：用TheadPoolExecutor 不会OOM

七大参数

```
public ThreadPoolExecutor(int corePoolSize, //核心线程池大小
                           int maximumPoolSize, //最大核心线程池大小
                           long keepAliveTime, //超时了没有人调用就会释放
                           TimeUnit unit, //超时单位
                           BlockingQueue<Runnable> workQueue, //阻塞队
                           ThreadFactory threadFactory, //线程工厂，创
                           RejectedExecutionHandler handler //拒绝策略)
//七个参数
```

当一个新的任务提交时，首先会尝试将任务提交到线程池中的工作队列（`workQueue`）（如果核心线程空闲肯定直接拿过去了）

如果队列未满，任务会被放入队列，等待空闲的线程来取执行。

核心线程开了不会销毁了

如果 `workQueue` 已满且线程池的线程数小于最大线程数 (`maximumPoolSize`)，则会创建新的线程来处理任务。

要动态地去理解

人不多只有一个师傅 人多得不行就多一个师傅 师傅多了也不行 那就拒绝

第一次满了加线程 加了线程也满就丢弃了

线程池也会抢线程的

四种拒绝策略

```
private static final RejectedExecutionHandler defaultHandler =  
    new AbortPolicy(); 默认拒绝策略    满了 还有人进来，不处理这个人 抛出异常
```

最大承载: Deque+max

CallerRunsPolicy() 哪里来的去哪里
我的实验代码中 去main处理了

DiscardPolicy() //队列满了 不抛异常 丢掉任务

DiscardOldestPolicy() //队列满了 尝试和第一个竞争 不行 还是丢掉 不抛异常

```
public static class DiscardOldestPolicy implements  
RejectedExecutionHandler {  
    /**  
     * Creates a {@code DiscardOldestPolicy} for the given  
    executor.  
     */  
    public DiscardOldestPolicy() { }  
  
    public void rejectedExecution(Runnable r,  
ThreadPoolExecutor e) {  
        if (!e.isShutdown()) {  
            e.getQueue().poll();  
            e.execute(r);  
        }  
    }  
}
```

常见的阻塞队列

blockingQueue的实现

ArrayBlockingQueue 数组的队列 FIFO（有界）（一把锁 锁数组）

LinkedBlockingQueue 链表的队列 FIFO （默认无界，可以有界（最好有界防止OOM）） 有两把锁（头尾锁 效率高）

DelayedWorkQueue 谁先提交谁出队

SynchronousQueue 理解成容量为1的队列（实际上不存元素），但是没有空闲线程，提交任务的线程会被阻塞，直到有线程空闲来消费该任务。

如何确定核心线程数

根据项目最大流量来定吧。。。。

IO密集： $2N+1$ (N为核数) （基本这个）

CPU密集型： $N+1$

高并发任务执行时间短： $N+1$ （减少线程上下文切换）

并发高、业务执行时间长要不要缓存和加服务器

线程池的种类？

常见四种 Executors库

FixedThreadPool 固定数量 **SingleThreadPool** 单一线程

以上底层里面没有给阻塞队列设置值（默认MAX VALUE） 所以会OOM 再次重提

CachedThreadPool：只用临时线程（可能会导致反复新开和销毁） 也会无限新开 队列是 **SynchronousQueue**

允许创建线程数量为`integer.Max_value`，可能会创建大量的线程 导致OOM

ScheduledThreadPool:可延迟执行的（底层用延迟队列） 问题不大

使用场景（建议结合**WST**）

CountDownLatch 倒计时锁

阻塞 线程完成调用**countdown()** 直到**countdown**值为0

结合**WST**来看

Future

Future 是一个接口，表示异步计算的结果，它用于获取执行的结果、检查任务状态、取消任务等。

Future 的常用方法包括：**get()**（获取结果）、**cancel()**（取消任务）、**isDone()**（检查任务是否完成）等。

信号量

Semaphore

资源数量 用于限流

acquire请求（成功则减一）和**release**释放

满了就等待 等到被释放为止

release放在 **finally** 跟**Lock**解锁是一样的 放**finally**

ThreadLocal

处理 线程局部变量 的类。它为每个线程提供了一个独立的变量副本，使得每个线程都能独立地操作自己的一份数据，而不与其他线程的数据发生冲突。

set方法 存线程自己变量

get方法获取对应线程的值

remove清除

底层？

每个线程持有一个Map对象

`Thread` 类内部有一个 `threadLocals` 字段，它指向该线程的 `ThreadLocalMap`。这个 `threadLocals` 字段是 `Thread` 的一个私有成员。

ThreadLocal 键：每个 `ThreadLocal` 对象在 `ThreadLocalMap` 中充当键。它唯一标识了线程局部变量。通过这个 `ThreadLocal` 对象，我们可以访问和修改线程局部的变量。

`ThreadLocal` 的设计是每个线程在自己的 `ThreadLocalMap` 中存储一个局部的变量副本。当线程第一次访问某个 `ThreadLocal` 变量时，它会在 `ThreadLocalMap` 中查找这个变量，如果没有找到就调用 `initialValue()` 方法创建并初始化它。

每个 `Thread` 对象中都存在一个 `ThreadLocalMap`，Map 的 key 为 `ThreadLocal` 对象，Map 的 value 为需要缓存的值

key 为 `ThreadLocal` 对象可以确保线程局部变量是根据每个 `ThreadLocal` 实例来存储和检索的。

key 为 `ThreadLocal` 本身跟类型有关 所以有不同的 `ThreadLocal` 实例

内存泄露问题

强软虚引用

强应用：普通的 new 对象 `SoftReference` 类

软引用：JVM 认为内存不足时，才会回收这些对象。

弱引用：弱引用的对象（`WeakReference` 类）弱引用所指向的对象在垃圾回收时会立即被回收。

虚引用：**Phantom Reference** 虚引用不能单独使用，它的存在仅用于跟踪对象是否已经被垃圾回收。在对象即将被垃圾回收时，虚引用会收到通知。

ThreadLocalMap的entry对象继承了软引用 key为使用弱引用的**ThreadLocal**实例 会清楚但是value为强引用 不会清除 导致内存泄漏