慕课网首页 免费课 实战课 体系课 慕课教程 专栏 手记 企业服务

Q 🃜 💄 我的课程



Q

从所有教程的词条中查询…

首页 > 慕课教程 > Vue3源码分析与构建方案 > 14: 源码阅读: 场景五: 乱序下的 diff 比对

W/25 3 001 IS W/H3 H3 4*** 505V3

10: 框架实现: 场景四: 旧节 点多于新节点时的 diff 比对

11: 局部总结: 前四种 diff 场景的总结与乱序场景

12: 前置知识: 场景五: 最长 递增子序列

13:源码逻辑:场景五:求解 最长递增子序列

14: 源码阅读: 场景五: 乱序 下的 diff 比对

15: 框架实现: 场景五: 乱序 下的 diff 比对

16: 总结

第十三章: compiler 编译器 - 编译时核心设计原则

01: 前言

02: 模板编译的核心流程

no. th.会)东(+th) ACT

Sunday • 更新于 2022-10-19

◆ 上一节 13: 源码逻辑: ...15: 框架实现: ...下一节 ▶

14: 源码阅读: 场

?

 \odot

索引目录

14: 源码阅读: 场景五: 乱序下的 diff 比对

那么到目前为止,我们已经明确了:

- 1. diff 指的就是:添加、删除、打补丁、移动这四个行为
- 2. 最长递增子序列 是什么,如何计算的,以及在 diff 中的作用
- 3. 场景五的乱序,是最复杂的场景,将会涉及到添加、删除、打补丁、移动这些所有场景。

那么明确好了以上内容之后,我们先来看对应场景五的测试实例 packages/vue/examples/imooc/runtime/render-element-diff-5.html:

```
<> 代码块
     <script>
       const { h, render } = Vue
       const vnode = h('ul', [
 5
        h('li', {
 6
          key: 1
         }, 'a'),
 7
 8
         h('li', {
 9
           key: 2
10
         }, 'b'),
11
         h('li', {
12
          key: 3
         }, 'c'),
1.3
         h('li', {
14
15
           key: 4
16
         }, 'd'),
17
         h('li', {
18
          key: 5
19
         }, 'e')
20
       ])
       // 挂载
21
       render(vnode, document.querySelector('#app'))
       // 延迟两秒, 生成新的 vnode, 进行更新操作
25
       setTimeout(() => {
        const vnode2 = h('ul', [
2.6
          h('li', {
27
28
            key: 1
           }, 'new-a'),
29
30
           h('li', {
31
            key: 3
           }, 'new-c'),
32
           h('li', {
33
            key: 2
34
35
           }, 'new-b'),
36
           h('li', {
37
             key: 6
38
           }, 'new-f'),
           h('li', {
39
             key: 5
40
41
           }, 'new-e'),
42
         ])
```

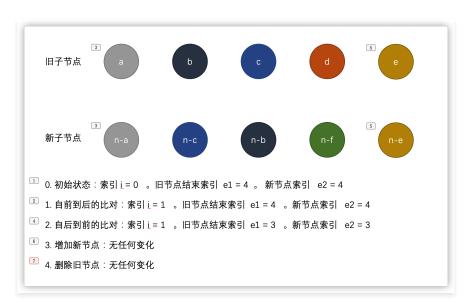
口 标记书签

▶ 意见反馈

♡ 收藏教程

```
45 }, 2000); </script>
```

该测试实例对应的节点渲染图为:



运行该测试实例,我们来跟踪场景五的逻辑:

```
<> 代码块
1 // 5. unknown sequence
2 // [i ... e1 + 1]: a b [c d e] f g
 3 // [i ... e2 + 1]: a b [e d c h] f g
 4 // i = 2, e1 = 4, e2 = 5
 5 else {
    // 旧子节点的开始索引: oldChildrenStart
 6
     const s1 = i
 8
     // 新子节点的开始索引: newChildrenStart
     const s2 = i
10
11
      // 5.1 创建一个 <key (新节点的 key):index (新节点的位置) > 的 Map 对象 keyToNewIndexMap。
12
     const keyToNewIndexMap: Map<string | number | symbol, number> = new Map()
      // 通过循环为 keyToNewIndexMap 填充值 (s2 = newChildrenStart; e2 = newChildrenEnd)
1.3
     for (i = s2; i <= e2; i++) {
14
15
      // 从 newChildren 中根据开始索引获取每一个 child (c2 = newChildren)
16
       const nextChild = (c2[i] = optimized
17
        ? cloneIfMounted(c2[i] as VNode)
18
        : normalizeVNode(c2[i]))
19
       // child 必须存在 key (这也是为什么 v-for 必须要有 key 的原因)
20
       if (nextChild.key != null) {
         // key 不可以重复,否则你将会得到一个错误
21
         if (__DEV__ && keyToNewIndexMap.has(nextChild.key)) {
23
24
             `Duplicate keys found during update:`,
25
            JSON.stringify(nextChild.key),
             `Make sure keys are unique.`
2.6
27
           )
28
         // 把 key 和 对应的索引,放到 keyToNewIndexMap 对象中
30
         keyToNewIndexMap.set(nextChild.key, i)
31
        }
32
     }
33
     // 5.2 循环 oldChildren ,并尝试进行 patch (打补丁) 或 unmount (删除) 旧节点
34
35
     let j
      // 记录已经修复的新节点数量
37
      let patched = 0
      // 新节点待修补的数量 = newChildrenEnd - newChildrenStart + 1
38
     const toBePatched = e2 - s2 + 1
39
    // 标记位: 节点是否需要移动
40
41
      let moved = false
```

?

 \odot

```
// 创建一个 Array 的对象,用来确定最长递增子序列。它的下标表示: 《新节点的下标(newIndex), 7
44
      // 但是,需要特别注意的是: oldIndex 的值应该永远 +1 ( 因为 0 代表了特殊含义,他表示《新节点》
 46
      const newIndexToOldIndexMap = new Array(toBePatched)
      // 遍历 toBePatched ,为 newIndexToOldIndexMap 进行初始化,初始化时,所有的元素为 0
 47
48
      for (i = 0; i < toBePatched; i++) newIndexToOldIndexMap[i] = 0</pre>
       // 遍历 oldChildren(s1 = oldChildrenStart; e1 = oldChildrenEnd), 获取旧节点(c1 = ol
49
      for (i = s1; i <= e1; i++) {
50
       // 获取旧节点 (c1 = oldChildren)
51
       const prevChild = c1[i]
52
53
       // 如果当前 已经处理的节点数量 > 待处理的节点数量,那么就证明: 《所有的节点都已经更新完成, 》
54
       if (patched >= toBePatched) {
        // 所有的节点都已经更新完成,剩余的旧节点全部删除即可
55
         unmount(prevChild, parentComponent, parentSuspense, true)
56
57
 58
 59
        // 新节点需要存在的位置,需要根据旧节点来进行寻找(包含已处理的节点。即: n-c 被认为是 1)
 60
        let newIndex
61
        // 旧节点的 key 存在时
       if (prevChild.key != null) {
62
63
         // 根据旧节点的 key, 从 keyToNewIndexMap 中可以获取到新节点对应的位置
64
         newIndex = keyToNewIndexMap.get(prevChild.key)
65
66
         // 旧节点的 key 不存在 (无 key 节点)
67
         // 那么我们就遍历所有的新节点(s2 = newChildrenStart; e2 = newChildrenEnd),找到《没不
68
         for (j = s2; j \leftarrow e2; j++) {
          // 找到《没有找到对应旧节点的新节点,并且该新节点可以和旧节点匹配》(s2 = newChildrenSt
69
 70
 71
             newIndexToOldIndexMap[j - s2] === 0 &&
 72
             isSameVNodeType(prevChild, c2[j] as VNode)
 73
             // 如果能找到,那么 newIndex = 该新节点索引
 74
             newIndex = j
75
 76
             break
 77
           }
78
79
        // 最终没有找到新节点的索引,则证明: 当前旧节点没有对应的新节点
80
81
        if (newIndex === undefined) {
82
         // 此时,直接删除即可
         unmount(prevChild, parentComponent, parentSuspense, true)
83
 84
        // 没有进入 if,则表示: 当前旧节点找到了对应的新节点,那么接下来就是要判断对于该新节点而言,
 85
86
         // 为 newIndexToOldIndexMap 填充值:下标表示:《新节点的下标(newIndex),不计算已处理的
87
         // 因为 newIndex 包含已处理的节点,所以需要减去 s2 (s2 = newChildrenStart)表示:不计算
88
         newIndexToOldIndexMap[newIndex - s2] = i + 1
89
90
         // maxNewIndexSoFar 会存储当前最大的 newIndex, 它应该是一个递增的, 如果没有递增, 则证明
         if (newIndex >= maxNewIndexSoFar) {
91
92
          // 持续递增
93
          maxNewIndexSoFar = newIndex
94
         } else {
           // 没有递增,则需要移动,moved = true
9.5
           moved = true
96
 97
98
          // 打补丁
99
         patch(
           prevChild,
           c2[newIndex] as VNode,
101
102
           container,
103
           null,
           parentComponent,
104
105
           parentSuspense,
106
           isSVG,
107
           slotScopeIds,
108
           optimized
109
          // 自增已处理的节点数量
110
111
         patched++
112
113
```

?

··

```
116
     // 仅当节点需要移动的时候,我们才需要生成最长递增子序列,否则只需要有一个空数组即可
117
     const increasingNewIndexSequence = moved
118
       ? getSequence(newIndexToOldIndexMap)
119
       : EMPTY ARR
    // j >= 0 表示: 初始值为 最长递增子序列的最后下标
120
121 // j < 0 表示: 《不存在》最长递增子序列。
j = increasingNewIndexSequence.length - 1
123 // 倒序循环,以便我们可以使用最后修补的节点作为锚点
for (i = toBePatched - 1; i >= 0; i--) {
125
      // nextIndex (需要更新的新节点下标) = newChildrenStart + i
126
      const nextIndex = s2 + i
      // 根据 nextIndex 拿到要处理的 新节点
127
      const nextChild = c2[nextIndex] as VNode
128
129
       // 获取锚点(是否超过了最长长度)
130
       const anchor =
131
        nextIndex + 1 < 12 ? (c2[nextIndex + 1] as VNode).el : parentAnchor</pre>
      // 如果 newIndexToOldIndexMap 中保存的 value = 0,则表示:新节点没有用对应的旧节点,此时常
132
      if (newIndexToOldIndexMap[i] === 0) {
133
       // 挂载新节点
134
135
       patch(
        null,
136
137
         nextChild,
138
         container,
139
         anchor,
         parentComponent,
140
          parentSuspense,
141
142
          isSVG,
143
          slotScopeIds,
144
           optimized
145
146
       // moved 为 true,表示需要移动
147
       else if (moved) {
148
        // j < 0 表示: 不存在 最长递增子序列
149
        // i !== increasingNewIndexSequence[j] 表示: 当前节点不在最后位置
150
151
        // 那么此时就需要 move (移动)
152
       if (j < 0 || i !== increasingNewIndexSequence[j]) {</pre>
         move(nextChild, container, anchor, MoveType.REORDER)
153
154
        } else {
        // j 随着循环递减
155
156
          j--
157
158
159
160 }
```

由以上代码可知:

- 1. 乱序下的 diff 是 最复杂的一块场景
- 2. 它的主要逻辑分为三大步:
 - 1. 创建一个 <key (新节点的 key):index (新节点的位置) > 的 Map 对象 keyToNewIndexMap。通过该对象可知: 新的 child (根据 key 判断指定 child) 更新后的位置 (根据对应的 index 判断) 在哪里
 - 2. 循环 oldChildren , 并尝试进行 patch (打补丁) 或 unmount (删除) 旧节点
 - 3. 处理 移动和挂载
 - 13: 源码逻辑: 场景五: 求解最长递增子序列 ◆ 上一节 下一节 ▶ 15: 框架实现: 场景五: 乱序下的 diff 比对

✔ 我要提出意见反馈

?

··

⊡

?

.

 \odot