

## wuzhaoyang的个人博客

### java8集合框架(三) - Map的实现类 ( ConcurrentHashMap )



📅 2016-09-05 | 📁 [java](#) |

#### java8集合框架(三) - Map的实现类 ( ConcurrentHashMap )

不管是 HashMap 还是 LinkedHashMap 都是非线程安全的。在多线程的情况下，会出现各种问题。接着分析一下它们的线程安全版本是如何实现的。

Note:本篇源码分析基于jdk1.8版本

#### ConcurrentHashMap

---

HashMap 的线程安全版本，可以用来替换 Hashtable。在hash碰撞过多的情况下会将链表转化成红黑树。1.8版本的 ConcurrentHashMap 的实现与1.7版本有很大的差别，放弃了段锁的概念，借鉴了 HashMap 的数据结构：数组 + 链表 + 红黑树。分析下来，太精妙了！！！ConcurrentHashMap 不接受 null key和 null value。

#### 数据结构

ConcurrentHashMap 的数据结构较复杂，因为多线程控制和协作，引入了很多辅助类。

```
1 //很重要的一个字段。
2 //负数：table正在初始化或扩容，-1初始化，-(1+参与扩容的线程数)
3 //当table为null，保存要初始化table的size。
4 //初始化过后，保存下一次扩容的阈值
5 private transient volatile int sizeCtl;
6
7 //bucket，hash桶
```

```
8 transient volatile Node<K,V>[] table;
9
10 //只会在扩容时有用的临时表
11 private transient volatile Node<K,V>[] nextTable;
12
13 //ConcurrentHashMap的元素个数 = baseCount + SUM(counterCells)!!
14 //元素基础个数，通过CAS更新，当CAS失败则将要加的值加到counterCells数组
15 private transient volatile long baseCount;
16
17 //下一个线程领扩容任务时，分配的hash桶起始索引
18 private transient volatile int transferIndex;
19
20 //用数组来处理当CAS失败时，元素统计提高效率的方案。参见java.util.concurrent.atomic.LongAdder
21 private transient volatile CounterCell[] counterCells;
22
23 //关注定义与HashMap节点差异的三个点
24 static class Node<K,V> implements Map.Entry<K,V> {
25     final int hash;
26     final K key;
27     //1.关注这里的2个volatile，在多线程中保证内存可见性
28     volatile V val;
29     volatile Node<K,V> next;
30
31     Node(int hash, K key, V val, Node<K,V> next) {...}
32     public final K getKey() { ... }
33     public final V getValue() { ... }
34     public final int hashCode() { ... }
35     public final String toString(){ ... }
36     public final V setValue(V value) {
37         //2.注意这里不支持直接setValue
38         throw new UnsupportedOperationException();
39     }
40     public final boolean equals(Object o) {...}
41     //3.注意这里的find方法
42     Node<K,V> find(int h, Object k) {...}
43 }
44
45 //Forward类型的节点，表示桶的扩容处理完成
46 static final class ForwardingNode<K,V> extends Node<K,V> {
47     final Node<K,V>[] nextTable;
48     ForwardingNode(Node<K,V>[] tab) {
49         super(MOVED, null, null, null);
50         this.nextTable = tab;
51     }
52     Node<K,V> find(int h, Object k) {...}
53 }
```

### 关键操作 - 初始化

```
1 private final Node<K,V>[] initTable() {
```

```

2      Node<K,V>[] tab; int sc;
3      //未初始化
4      while ((tab = table) == null || tab.length == 0) {
5          //利用sizeCtl<0等待。保证了初始化由单线程完成
6          if ((sc = sizeCtl) < 0)
7              //告诉线程调度，如果有人需要可以礼让别人先执行，没有的话我就继续执行。
8              Thread.yield(); // lost initialization race; just spin
9          //第一个线程进来，将sizeCtl设置为 - 1，代表将hash表的状态置为初始化中
10         else if (U.compareAndSwapInt(this, SIZECTL, sc, -1)) {
11             try {
12                 //第一个线程初始化好后，还在loop的其它线程进来执行，不用再初始化
13                 if ((tab = table) == null || tab.length == 0) {
14                     int n = (sc > 0) ? sc : DEFAULT_CAPACITY;
15                     @SuppressWarnings("unchecked")
16                     //初始化Node数组
17                     Node<K,V>[] nt = (Node<K,V>[])new Node<?,?>[n];
18                     table = tab = nt;
19                     //这种0.75是不是很精妙？
20                     sc = n - (n >>> 2);
21                 }
22             } finally {
23                 sizeCtl = sc;
24             }
25             //死循环唯一出口
26             break;
27         }
28     }
29     return tab;
30 }

```

说明：初始化是由单个线程完成的。为了确保单线程，第一个线程CAS了SizeCtl = - 1。其他线程的CAS失败，而后SizeCtl<0，继续执行死循环，直到初始化完成。SizeCtl初始化为下次扩容阈值(大于0，容量的0.75倍)，其他线程CAS成功，进入初始化代码段，因初始化已完成，break结束循环，返回tab。

初始化代码段的break是循环唯一出口

### 关键操作 - put

```

1  /** Implementation for put and putIfAbsent */
2  final V putVal(K key, V value, boolean onlyIfAbsent) {
3      if (key == null || value == null) throw new NullPointerException();
4      //分散Hash
5      int hash = spread(key.hashCode());
6      int binCount = 0;
7      //这里是一个死循环，可能的出口如下
8      for (Node<K,V>[] tab = table;;) {
9          Node<K,V> f; int n, i, fh;
10         if (tab == null || (n = tab.length) == 0)
11             //上面已经入过初始化代码，初始化完成后继续执行死循环

```

```

11 //上面已经为next初始化过性，初始化完成后继续执行死循环
12     tab = initTable();
13 //数组的第一个元素为空，则赋值
14     else if ((f = tabAt(tab, i = (n - 1) & hash)) == null) {
15 //这里使用了CAS，避免使用锁。如果CAS失败，说明该节点已经发生改变，
16 //可能被其他线程插入了，那么继续执行死循环，在链尾插入。
17         if (casTabAt(tab, i, null,
18             new Node<K,V>(hash, key, value, null)))
19             //可能的出口一
20             break; // no lock when adding to empty bin
21     }
22 //如果tab正在resize，则帮忙一起执行resize
23 //这里监测到的条件是目标桶被设置成了FORWORD。如果桶没有设置为
24 //FORWORD节点，即使正在扩容，该线程也无感知。
25     else if ((fh = f.hash) == MOVED)
26         tab = helpTransfer(tab, f);
27 //执行put操作
28     else {
29         V oldVal = null;
30         //这里请求了synchronized锁。这里要注意，不会出现
31         //桶正在resize的过程中执行插入，因为桶resize的时候
32         //也请求了synchronized锁。即如果该桶正在resize，这里会发生锁等待
33         synchronized (f) {
34             //如果是链表的首个节点
35             if (tabAt(tab, i) == f) {
36                 //并且是一个用户节点，非Forwarding等节点
37                 if (fh >= 0) {
38                     binCount = 1;
39                     for (Node<K,V> e = f; ; ++binCount) {
40                         K ek;
41                         //找到相等的元素更新其value
42
43                         if (e.hash == hash &&
44                             ((ek = e.key) == key ||
45                              (ek != null && key.equals(ek)))) {
46                             oldVal = e.val;
47                             if (!onlyIfAbsent)
48                                 e.val = value;
49                             //可能的出口二
50                             break;
51                         }
52                         //否则添加到链表尾部
53                         Node<K,V> pred = e;
54                         if ((e = e.next) == null) {
55                             pred.next = new Node<K,V>(hash, key,
56                                 value, null);
57                             //可能的出口三
58                             break;
59                         }
60                     }
61                 }
62             }
63             else if (f instanceof TreeBin) {
64                 Node<K,V> p;

```

```
63         binCount = 2;
64         if ((p = ((TreeBin<K,V>)f).putTreeVal(hash, key,
65                                             value)) != null) {
66             oldVal = p.val;
67             if (!onlyIfAbsent)
68                 p.val = value;
69         }
70     }
71 }
72 }
73 if (binCount != 0) {
74     //如果链表长度（碰撞次数）超过8，将链表转化为红黑树
75     if (binCount >= TREEIFY_THRESHOLD)
76         treeifyBin(tab, i);
77     if (oldVal != null)
78         return oldVal;
79     break;
80 }
81 }
82 }
83 //见下面的分析
84 addCount(1L, binCount);
85 return null;
86 }
```

说明：同样是一个死循环，循环的出口包括一下几个

1. Hash桶上的元素为空，CAS更新
2. Hash桶上链表有相同的key，更新
3. Hash桶上链表无相同key，插入链尾

其中2，3在synchronized中完成，无需CAS。

执行过程：

- tab为空则初始化
- hash桶上元素为空，则CAS更新
- 如果桶上的元素是 Forward 类型，帮助扩容
- 锁住桶上元素（即链表头节点），更新 / 插入节点
- 检测hash碰撞次数，判断是否需要将链表转化为红黑树
- 如果是插入节点，元素个数 + 1，判断是否需要扩容

#### 关键操作 - 计数

- 1 //如果数组太小并且没有扩容，那么启动扩容。如果正在扩容，帮忙一起扩容。
- 2 //每次扩容后检查占用率是否需要再进行再一次扩容，因为扩容滞后于添加元素。

```
3 private final void addCount(long x, int check) {
4     CounterCell[] as; long b, s;
5     //baseCount更新失败, 则使用counterCells
6     if ((as = counterCells) != null ||
7         !U.compareAndSwapLong(this, BASECOUNT, b = baseCount, s = b + x)) {
8         CounterCell a; long v; int m;
9         //baseCount更新失败,CAS更新CounterCell数组的元素值 + x, uncontended表示更新CounterCell
10        boolean uncontended = true;
11        if (as == null || (m = as.length - 1) < 0 ||
12            (a = as[ThreadLocalRandom.getProbe() & m]) == null ||
13            !(uncontended =
14                U.compareAndSwapLong(a, CELLVALUE, v = a.value, v + x))) {
15            //如果这也失败, 说明这个数组元素也被争用了。必须要动粗了
16            //fullAddCount实现思想同LongAdder, 这个类也是1.8加入的。
17            //作用就是将x加到counterCells数组中或baseCount中
18            fullAddCount(x, uncontended);
19            return;
20        }
21        if (check <= 1)
22            return;
23        //统计元素的个数
24        s = sumCount();
25    }
26    if (check >= 0) {
27        Node<K,V>[] tab, nt; int n, sc;
28        //元素个数>扩容阈值, 并且tab不为空
29        while (s >= (long)(sc = sizeCtl) && (tab = table) != null &&
30            (n = tab.length) < MAXIMUM_CAPACITY) {
31            int rs = resizeStamp(n);
32            //如果正在扩容
33            if (sc < 0) {
34                //本轮扩容结束或没有桶可分配, 线程离开
35                if ((sc >>> RESIZE_STAMP_SHIFT) != rs || sc == rs + 1 ||
36                    sc == rs + MAX_RESIZERS || (nt = nextTable) == null ||
37                    transferIndex <= 0)
38                    break;
39                // sc + 1表示扩容线程 + 1
40                if (U.compareAndSwapInt(this, SIZECTL, sc, sc + 1))
41                    transfer(tab, nt);
42            }
43            //第一个监测到要扩容的线程进来, 设置 (rs << RESIZE_STAMP_SHIFT) + 2
44            //表示现在只有一个线程在扩容, 也就是当前进来的线程
45            else if (U.compareAndSwapInt(this, SIZECTL, sc,
46                (rs << RESIZE_STAMP_SHIFT) + 2))
47                transfer(tab, null);
48            //统计个数, 继续循环检测
49            s = sumCount();
50        }
51    }
52 }
```

说明：计数的逻辑参考了 `java.util.concurrent.atomic.LongAdder`。它的作者也是**Doug Lea**。核心思想是在并发较低时，只需更新base值。在高并发的情况下，将对单一值的更新转化为数组上元素的更新，以降低并发争用。总的映射个数为base + CounterCell各个元素的和。如果总数大于阈值，扩容。

### 关键操作 - 扩容

```

1  final Node<K,V>[] helpTransfer(Node<K,V>[] tab, Node<K,V> f) {
2      Node<K,V>[] nextTab; int sc;
3      //nextTab为空时，则说明扩容已经完成
4      if (tab != null && (f instanceof ForwardingNode) &&
5          (nextTab = ((ForwardingNode<K,V>)f).nextTable) != null) {
6          int rs = resizeStamp(tab.length);
7          while (nextTab == nextTable && table == tab &&
8              (sc = sizeCtl) < 0) {
9              if ((sc >>> RESIZE_STAMP_SHIFT) != rs || sc == rs + 1 ||
10                 sc == rs + MAX_RESIZERS || transferIndex <= 0)
11                  break;
12              if (U.compareAndSwapInt(this, SIZECTL, sc, sc + 1)) {
13                  transfer(tab, nextTab);
14                  break;
15              }
16          }
17          return nextTab;
18      }
19      return table;
20  }
21
22  //复制元素到nextTab
23  transfer(Node<K,V>[] tab, Node<K,V>[] nextTab) {
24      int n = tab.length, stride;
25      //NCPU为CPU核心数，每个核心均分复制任务，如果均分小于16个
26      //那么以16为步长分给处理器：例如0-15号给处理器1，16-32号分给处理器2。处理器3就不用接任务了。
27      if ((stride = (NCPU > 1) ? (n >>> 3) / NCPU : n) < MIN_TRANSFER_STRIDE)
28          stride = MIN_TRANSFER_STRIDE; // subdivide range
29      //如果nextTab为空则初始化为原tab的两倍，这里只会时单线程进得来，因为这初始化了nextTab，
30      //addcount里面判断了nextTab为空则不执行扩容任务
31      if (nextTab == null) { // initiating
32          try {
33              @SuppressWarnings("unchecked")
34              Node<K,V>[] nt = (Node<K,V>[])new Node<?,?>[n << 1];
35              nextTab = nt;
36          } catch (Throwable ex) { // try to cope with OOME
37              sizeCtl = Integer.MAX_VALUE;
38              return;
39          }
40          nextTable = nextTab;
41          transferIndex = n;
42      }
43      int nextn = nextTab.length;
44      //构造一个forward节点

```

```

45     ForwardingNode<K,V> fwd = new ForwardingNode<K,V>(nextTab);
46     boolean advance = true;
47     boolean finishing = false; // to ensure sweep before committing nextTab
48     for (int i = 0, bound = 0;;) {
49         Node<K,V> f; int fh;
50         while (advance) {
51             int nextIndex, nextBound;
52             if (--i >= bound || finishing)
53                 advance = false;
54             else if ((nextIndex = transferIndex) <= 0) {
55                 i = -1;
56                 advance = false;
57             }
58             else if (U.compareAndSwapInt
59                 (this, TRANSFERINDEX, nextIndex,
60                 nextBound = (nextIndex > stride ?
61                     nextIndex - stride : 0))) {
62                 bound = nextBound;
63                 i = nextIndex - 1;
64                 advance = false;
65             }
66         }
67         if (i < 0 || i >= n || i + n >= nextn) {
68             int sc;
69             if (finishing) {
70                 nextTable = null;
71                 table = nextTab;
72                 // sizeCtl=nextTab.length*0.75=2*tab.length*0.75=tab.length*1.5!!!
73                 sizeCtl = (n << 1) - (n >>> 1);
74                 return;
75             }
76             //sc - 1表示当前线程完成了扩容任务, sizeCtl的线程数要 - 1
77             if (U.compareAndSwapInt(this, SIZECTL, sc = sizeCtl, sc - 1)) {
78                 //还有线程在扩容,就不能设置finish为true
79                 if ((sc - 2) != resizeStamp(n) << RESIZE_STAMP_SHIFT)
80                     return;
81                 finishing = advance = true;
82                 i = n; // recheck before commit
83             }
84         }
85         else if ((f = tabAt(tab, i)) == null)
86             advance = casTabAt(tab, i, null, fwd);
87         else if ((fh = f.hash) == MOVED)
88             advance = true; // already processed
89         else {
90             //这保证了不会出现该桶正在resize又执行put操作的情况
91             synchronized (f) {
92                 if (tabAt(tab, i) == f) {
93                     Node<K,V> ln, hn;
94                     if (fh >= 0) {
95                         int runBit = fh & n;
96                         Node<K,V> lastRun = f;

```



```
97         for (Node<K,V> p = f.next; p != null; p = p.next) {
98             int b = p.hash & n;
99             //这里尽量少的复制链表节点，从lastrun到链尾的这段链表段，无需复制
100             if (b != runBit) {
101                 runBit = b;
102                 lastRun = p;
103             }
104         }
105         if (runBit == 0) {
106             ln = lastRun;
107             hn = null;
108         }
109         else {
110             hn = lastRun;
111             ln = null;
112         }
113         //其他节点执行复制
114         for (Node<K,V> p = f; p != lastRun; p = p.next) {
115             int ph = p.hash; K pk = p.key; V pv = p.val;
116             if ((ph & n) == 0)
117                 ln = new Node<K,V>(ph, pk, pv, ln);
118             else
119                 hn = new Node<K,V>(ph, pk, pv, hn);
120         }
121         setTabAt(nextTab, i, ln);
122         setTabAt(nextTab, i + n, hn);
123         setTabAt(tab, i, fwd);
124         advance = true;
125     }
126     else if (f instanceof TreeBin) {
127         TreeBin<K,V> t = (TreeBin<K,V>)f;
128         TreeNode<K,V> lo = null, loTail = null;
129         TreeNode<K,V> hi = null, hiTail = null;
130         int lc = 0, hc = 0;
131         for (Node<K,V> e = t.first; e != null; e = e.next) {
132             int h = e.hash;
133             TreeNode<K,V> p = new TreeNode<K,V>
134                 (h, e.key, e.val, null, null);
135             if ((h & n) == 0) {
136                 if ((p.prev = loTail) == null)
137                     lo = p;
138                 else
139                     loTail.next = p;
140                 loTail = p;
141                 ++lc;
142             }
143             else {
144                 if ((p.prev = hiTail) == null)
145                     hi = p;
146                 else
147                     hiTail.next = p;
148                 hiTail = p;
```

```

149         ++hc;
150     }
151 }
152 ln = (lc <= UNTREEIFY_THRESHOLD) ? untreeify(lo) :
153     (hc != 0) ? new TreeBin<K,V>(lo) : t;
154 hn = (hc <= UNTREEIFY_THRESHOLD) ? untreeify(hi) :
155     (lc != 0) ? new TreeBin<K,V>(hi) : t;
156 setTabAt(nextTab, i, ln);
157 setTabAt(nextTab, i + n, hn);
158 setTabAt(tab, i, fwd);
159 advance = true;
160     }
161 }
162 }
163 }
164 }
165 }

```

说明：扩容的操作相交1.7版本有了很大的性能提升。不仅表现在CAS无锁算法的应用，而且支持多线程处理扩容过程中元素复制。

扩容的过程：

- 确定步长，多线程复制过程中防止出现混乱。每个线程分配步长长度的hash桶长度。最低不少于16。
- 初始化nexttab。保证单线程执行，nexttab只存在于resize阶段，可以看作是临时表。
- 构造Forward节点，以标志扩容完成的Hash桶。
- 执行死循环
  - 分配线程处理hash桶的bound
  - 从n - 1到bound，倒序遍历hash桶
  - 如果桶节点为空，CAS为Forward节点，表明处理完成
  - 如果桶节点为Forward，则跳过
  - 锁定桶节点，执行复制操作。在复制到nexttab的过程中，未破坏原tab的链表顺序和结构，所以不影响原tab的检索。
  - 复制完成，设置桶节点为Forward
  - 所有线程完成任务，则扩容结束，nexttab赋值给tab，nexttab置为空，sizeCtl置为原tab长度的1.5倍（见注释）

如何保证nextTab的初始化由单线程执行？

所有调用 transfer 的方法（例如 helperTransfer、addCount）几乎都预先判断了 nextTab!=null,而 nextTab只会在 transfer 方法中初始化，保证了第一个进来的线程初始化之后其他线程才能进入。

**关键操作 - get**

```

1  //不用担心get的过程中发生resize, get可能遇到两种情况
2  //1.桶未resize (无论是没达到阈值还是resize已经开始但是还未处理该桶), 遍历链表
3  //2.在桶的链表遍历的过程中resize, 上面的resize分析可以看出并未破坏原tab的桶的节点关系, 遍历仍可
4  public V get(Object key) {
5      Node<K,V>[] tab; Node<K,V> e, p; int n, eh; K ek;
6      int h = spread(key.hashCode());
7      if ((tab = table) != null && (n = tab.length) > 0 &&
8          (e = tabAt(tab, (n - 1) & h)) != null) {
9          if ((eh = e.hash) == h) {
10             if ((ek = e.key) == key || (ek != null && key.equals(ek)))
11                 return e.val;
12         }
13         else if (eh < 0)
14             return (p = e.find(h, key)) != null ? p.val : null;
15         while ((e = e.next) != null) {
16             if (e.hash == h &&
17                 ((ek = e.key) == key || (ek != null && key.equals(ek))))
18                 return e.val;
19         }
20     }
21     return null;
22 }

```

说明：有了上面的基础，get 方法看起来就很简单了。

1. 在没有遇到forword节点时，遍历原tab。上面也说了，即使正在扩容也不影响没有处理或者正在处理的桶链表遍历，因为它没有破坏原tab的链表关系。
2. 遇到forword节点，遍历nextTab（通过调用forword节点的 find 方法）

### 着重理解位操作

在阅读源码的时候，对里面的几个位操作的理解花了一些时间。

```

1  static final int resizeStamp(int n) {
2      return Integer.numberOfLeadingZeros(n) | (1 << (RESIZE_STAMP_BITS - 1));
3  }

```

这里通过位操作返回了一个标志。意义是**标志对长度为n的表扩容**。

n=16

Integer.numberOfLeadingZeros(n) = 28

resizeStamp(16) = 0001 1100 | 1000 0000 0000 0000 = 1000 0000 0001 1100

n=64

Integer.numberOfLeadingZeros(n) = 26

```
resizeStamp(64) = 0001 1010 | 1000 0000 0000 0000 = 1000 0000 0001 1010
```

```
1 U.compareAndSwapInt(this, SIZECTL, sc, (rs << RESIZE_STAMP_SHIFT) + 2)
```

第一个线程进入扩容操作的CAS，置换了sc。当sc<0,其高16位为对长度为n的表扩容的标志，低16位表示参与扩容的线程个数+1。这里为什么要加2，因为1表示的是初始化，2表示一个线程在执行扩容，3表示2个线程在执行扩容，以此类推（见sizeCtl的说明）

rs就是 resizeStamp 计算的结果。假设n=64

```
rs << RESIZE-STAMP-SHIFT = 1000 0000 0001 1010 << 16 = 1000 0000 0001 1010 0000 0000
0000 0000
```

```
(rs << RESIZE-STAMP-SHIFT) + 2 = 1000 0000 0001 1010 0000 0000 0000 0000 + 10 = 1000
0000 0001 1010 0000 0000 0000 0010
```

```
1 if (U.compareAndSwapInt(this, SIZECTL, sc = sizeCtl, sc - 1)) {
2     if ((sc - 2) != resizeStamp(n) << RESIZE_STAMP_SHIFT)
3         return;
```

这段出现在扩容操作中，根据上面对 sizeCtl 的描述，sc-1 代表该线程完成了扩容任务，激活的扩容线程数减少一个。重点理解 (sc - 2) != resizeStamp(n) << RESIZE\_STAMP\_SHIFT

假设n=64

```
resizeStamp(n) << RESIZE_STAMP_SHIFT = 1000 0000 0001 1010 0000 0000 0000 0000
```

低16位为0，已经不是扩容状态了，没有线程在执行扩容操作了。如果 sc - 2 与之相等，sc 为1000 0000 0001 1010 0000 0000 0000 0010。也就是说当前线程已经是整个扩容操作的最后一个线程了，随着它的结束，整个扩容就都完成了。

## 总结

在分析 ConcurrentHashMap 的过程中，我被Doug Lea老爷子精妙的设计所折服。这个类很复杂，包含了很多其他的概念。例如 LongAdder、ThreadLocalRandom、大量的CAS操作。理解起来着实费力，所以用了比较长的时间去吃透作者的意图。但是对自己的提升是巨大的，分析完了这个类，对于其他的无锁多线程实现类的理解就变得较为简单了。就像你练了九阳神功，在练其他武功就快的多了。

## 参考

- [ConcurrentHashMap源码分析（JDK8版本）](#)
- [探索jdk8之ConcurrentHashMap 的实现机制](#)
- [从LongAdder 看更高效的无锁实现](#)
- [使用ThreadLocalRandom产生并发随机数](#)

- [Java位操作全面总结](#)

作者： [wuzhaoyang\(John\)](#)

出处： <http://wuzhaoyang.me/>

因为作者水平有限，无法保证每句话都是对的，但能保证不复制粘贴，每句话经过推敲。希望能表达自己对于技术的态度，做一名优秀的软件工程师。

[# Map](#) [# ConcurrentHashMap](#)

◀ [java8集合框架\(二\) - Map的实现类](#)  
(HashMap , LinkedHashMap)

[java8集合框架\(四\) - Map的实现类](#) ▶  
( CurrentSkipListMap )

© 2018  wuzhaoyang

由 [Hexo](#) 强力驱动 | 主题 — [NexT.Muse v5.1.4](#)

