

讲堂 > Java核心技术36讲 > 文章详情

第22讲 | AtomicInteger底层实现原理是什么？如何在自己的产品代码中应用CAS操作？

2018-06-26 杨晓峰



第22讲 | AtomicInteger底层实现原理是什么？如何在自己的产品代码中应用CAS...

朗读者：黄洲君 11'03" | 5.06M

在今天这一讲中，我来分析一下并发包内部的组成，一起来看看各种同步结构、线程池等，是基于什么原理来设计和实现的。

今天我要问你的问题是，**AtomicInteger 底层实现原理是什么？如何在自己的产品代码中应用CAS操作？**


典型回答

AtomicInteger 是对 int 类型的一个封装，提供原子性的访问和更新操作，其原子性操作的实现是基于 CAS ([compare-and-swap](#)) 技术。

所谓 CAS，表征的是一些列操作的集合，获取当前数值，进行一些运算，利用 CAS 指令试图进行更新。如果当前数值未变，代表没有其他线程进行并发修改，则成功更新。否则，可能出现不同的选择，要么进行重试，要么就返回一个成功或者失败的结果。

从 `AtomicInteger` 的内部属性可以看出，它依赖于 `Unsafe` 提供的一些底层能力，进行底层操作；以 `volatile` 的 `value` 字段，记录数值，以保证可见性。

```
1 private static final jdk.internal.misc.Unsafe U = jdk.internal.misc.Unsafe.getUnsafe();  
2 private static final long VALUE = U.objectFieldOffset(AtomicInteger.class, "value");  
3 private volatile int value;
```

 复制代码

具体的原子操作细节，可以参考任意一个原子更新方法，比如下面的 `getAndIncrement`。


`Unsafe` 会利用 `value` 字段的内存地址偏移，直接完成操作。

```
1 public final int getAndIncrement() {  
2     return U.getAndAddInt(this, VALUE, 1);  
3 }
```

 复制代码


因为 `getAndIncrement` 需要返回数值，所以需要添加失败重试逻辑。

```
1 public final int getAndAddInt(Object o, long offset, int delta) {  
2     int v;  
3     do {  
4         v = getIntVolatile(o, offset);  
5     } while (!weakCompareAndSetInt(o, offset, v, v + delta));  
6     return v;  
7 }
```

 复制代码

而类似 `compareAndSet` 这种返回 `boolean` 类型的函数，因为其返回值表现的就是成功与否，所以不需要重试。

```
1 public final boolean compareAndSet(int expectedValue, int newValue)
```

 复制代码

CAS 是 Java 并发中所谓 lock-free 机制的基础。

考点分析

今天的问题有点偏向于 Java 并发机制的底层了，虽然我们在开发中未必会涉及 CAS 的实现层面，但是理解其机制，掌握如何在 Java 中运用该技术，还是十分有必要的，尤其是这也是个并发编程的面试热点。

有的同学反馈面试官会问 CAS 更加底层是如何实现的，这依赖于 CPU 提供的特定指令，具体根据体系结构的不同还存在着明显区别。比如，x86 CPU 提供 `cmpxchg` 指令；而在精简指令

集的体系架构中，则通常是靠一对儿指令（如“load and reserve”和“store conditional”）实现的，在大多数处理器上 CAS 都是个非常轻量级的操作，这也是其优势所在。

大部分情况下，掌握到这个程度也就够用了，我认为没有必要让每个 Java 工程师都去了解指令级别，我们进行抽象、分工就是为了让不同层面的开发者在开发中，可以尽量屏蔽不相关的细节。

如果我作为面试官，很有可能深入考察这些方向：


- 在什么场景下，可以采用 CAS 技术，调用 Unsafe 毕竟不是大多数场景的最好选择，有没有更加推荐的方式呢？毕竟我们掌握一个技术，cool 不是目的，更不是为了应付面试，我们还是希望能在实际产品中价值。
- 对 ReentrantLock、CyclicBarrier 等并发结构底层的实现技术的理解。

知识扩展

关于 CAS 的使用，你可以设想这样一个场景：在数据库产品中，为保证索引的一致性，一个常见的选择是，保证只有一个线程能够排他性地修改一个索引分区，如何在数据库抽象层面实现呢？


可以考虑为索引分区对象添加一个逻辑上的锁，例如，以当前独占的线程 ID 作为锁的数值，然后通过原子操作设置 lock 数值，来实现加锁和释放锁，伪代码如下：

```
1 public class AtomicBTreePartition {
2     private volatile long lock;
3     public void acquireLock(){}
4     public void releaseLock(){}
5 }
```

 复制代码

那么在 Java 代码中，我们怎么实现锁操作呢？Unsafe 似乎不是个好的选择，例如，我就注意到类似 Cassandra 等产品，因为 Java 9 中移除了 Unsafe.monitorEnter()/monitorExit()，导致无法平滑升级到新的 JDK 版本。目前 Java 提供了两种公共 API，可以实现这种 CAS 操作，比如使用 java.util.concurrent.atomic.AtomicLongFieldUpdater，它是基于反射机制创建，我们需要保证类型和字段名称正确。

```
1 private static final AtomicLongFieldUpdater<AtomicBTreePartition> lockFieldUpdater =
2     AtomicLongFieldUpdater.newUpdater(AtomicBTreePartition.class, "lock");
3
4 private void acquireLock(){
5     long t = Thread.currentThread().getId();
6     while (!lockFieldUpdater.compareAndSet(this, 0L, t)){
7
8         // 等待一会儿，数据库操作可能比较慢
9     }
10 }
```

 复制代码

```
8      ...  
9    }  
10 }
```

[Atomic 包](#)提供了最常用的原子性数据类型，甚至是引用、数组等相关原子类型和更新操作工具，是很多线程安全程序的首选。

我在专栏第七讲中曾介绍使用原子数据类型和 `AtomicFieldUpdater`，创建更加紧凑的计数器实现，以替代 `AtomicLong`。优化永远是针对特定需求、特定目的，我这里的侧重点是介绍可能的思路，具体还是要看需求。如果仅仅创建一两个对象，其实完全没有必要进行前面的优化，但是如果对象成千上万或者更多，就要考虑紧凑性的影响了。而 `atomic` 包提供的 [LongAdder](#)，在高度竞争环境下，可能就是比 `AtomicLong` 更佳的选择，尽管它的本质是空间换时间。

回归正题，如果是 Java 9 以后，我们完全可以采用另外一种方式实现，也就是 `Variable Handle API`，这是源自于[JEP 193](#)，提供了各种粒度的原子或者有序性的操作等。我将前面的代码修改为如下实现：

```
1 private static final VarHandle HANDLE = MethodHandles.lookup().findStaticVarHandle  
2     (AtomicBTreePartition.class, "lock");  
3  
4 private void acquireLock(){  
5     long t = Thread.currentThread().getId();  
6     while (!HANDLE.compareAndSet(this, 0L, t)){  
7         // 等待一会儿，数据库操作可能比较慢  
8         ...  
9     }  
10 }
```

[复制代码](#)

过程非常直观，首先，获取相应的变量句柄，然后直接调用其提供的 CAS 方法。

一般来说，我们进行的类似 CAS 操作，可以并且推荐使用 `Variable Handle API` 去实现，其提供了精细粒度的公共底层 API。我这里强调公共，是因为其 API 不会像内部 API 那样，发生不可预测的修改，这一点提供了对于未来产品维护和升级的基础保障，坦白说，很多额外工作量，都是源于我们使用了 Hack 而非 Solution 的方式解决问题。

CAS 也并不是没有副作用，试想，其常用的失败重试机制，隐含着一个假设，即竞争情况是短暂的。大多数应用场景中，确实大部分重试只会发生一次就获得了成功，但是总是有意外情况，所以在有需要的时候，还是要考虑限制自旋的次数，以免过度消耗 CPU。

另外一个就是著名的[ABA](#)问题，这是通常只在 lock-free 算法下暴露的问题。我前面说过 CAS 是在更新时比较前值，如果对方只是恰好相同，例如期间发生了 `A -> B -> A` 的更新，仅仅判

断数值是 A，可能导致不合理的修改操作。针对这种情况，Java 提供了 AtomicStampedReference 工具类，通过为引用建立类似版本号（stamp）的方式，来保证 CAS 的正确性，具体用法请参考这里的[介绍](#)。

前面介绍了 CAS 的场景与实现，幸运的是，大多数情况下，Java 开发者并不需要直接利用 CAS 代码去实现线程安全容器等，更多是通过并发包等间接享受到 lock-free 机制在扩展性上的好处。

下面我来介绍一下 AbstractQueuedSynchronizer（AQS），其是 Java 并发包中，实现各种同步结构和部分其他组成单元（如线程池中的 Worker）的基础。

学习 AQS，如果上来就去看它的一系列方法（下图所示），很有可能把自己看晕，这种似懂非懂的状态也没有太大的实践意义。

我建议的思路是，尽量简化一下，理解为什么需要 AQS，如何使用 AQS，至少要做什么，再进一步结合 JDK 源代码中的实践，理解 AQS 的原理与应用。

[Doug Lea](#)曾经介绍过 AQS 的设计初衷。从原理上，一种同步结构往往是可以利用其他的结构实现的，例如我在专栏第 19 讲中提到过可以使用 Semaphore 实现互斥锁。但是，对某种同步结构的倾向，会导致复杂、晦涩的实现逻辑，所以，他选择了将基础的同步相关操作抽象在 AbstractQueuedSynchronizer 中，利用 AQS 为我们构建同步结构提供了范本。

AQS 内部数据和方法，可以简单拆分为：

- 一个 volatile 的整数成员表征状态，同时提供了 setState 和 getState 方法

```
1 private volatile int state;
```

[复制代码](#)

- 一个先入先出（FIFO）的等待线程队列，以实现多线程间竞争和等待，这是 AQS 机制的核心之一。
- 各种基于 CAS 的基础操作方法，以及各种期望具体同步结构去实现的 acquire/release 方法。

利用 AQS 实现一个同步结构，至少要实现两个基本类型的方法，分别是 acquire 操作，获取资源的独占权；还有就是 release 操作，释放对某个资源的独占。

以 ReentrantLock 为例，它内部通过扩展 AQS 实现了 Sync 类型，以 AQS 的 state 来反映锁的持有情况。

```
1 private final Sync sync;  
2 abstract static class Sync extends AbstractQueuedSynchronizer { ...}
```

[复制代码](#)

下面是 ReentrantLock 对应 acquire 和 release 操作，如果是 CountdownLatch 则可以看作是 await()/countDown()，具体实现也有区别。

```
1 public void lock() {
2     sync.acquire(1);
3 }
4 public void unlock() {
5     sync.release(1);
6 }
7
```

[复制代码](#)

排除掉一些细节，整体地分析 acquire 方法逻辑，其直接实现是在 AQS 内部，调用了 tryAcquire 和 acquireQueued，这是两个需要搞清楚的基本部分。

```
1 public final void acquire(int arg) {
2     if (!tryAcquire(arg) &&
3         acquireQueued(addWaiter(Node.EXCLUSIVE), arg))
4         selfInterrupt();
5 }
```

[复制代码](#)

首先，我们来看看 tryAcquire。在 ReentrantLock 中，tryAcquire 逻辑实现在 NonfairSync 和 FairSync 中，分别提供了进一步的非公平或公平性方法，而 AQS 内部 tryAcquire 仅仅是一个接近未实现的方法（直接抛异常），这是留给实现者自己定义的操作。

我们可以看到公平性在 ReentrantLock 构建时如何指定的，具体如下：

```
1 public ReentrantLock() {
2     sync = new NonfairSync(); // 默认是非公平的
3 }
4 public ReentrantLock(boolean fair) {
5     sync = fair ? new FairSync() : new NonfairSync();
6 }
7
```

[复制代码](#)

以非公平的 tryAcquire 为例，其内部实现了如何配合状态与 CAS 获取锁，注意，对比公平版本的 tryAcquire，它在锁无人占有时，并不检查是否有其他等待者，这里体现了非公平的语义。

```
1 final boolean nonfairTryAcquire(int acquires) {
2     final Thread current = Thread.currentThread();
3     int c = getState(); // 获取当前 AQS 内部状态量
```

[复制代码](#)


```

4     if (c == 0) { // 0 表示无人占有，则直接用 CAS 修改状态位，
5         if (compareAndSetState(0, acquires)) { // 不检查排队情况，直接争抢
6             setExclusiveOwnerThread(current); // 并设置当前线程独占锁
7             return true;
8         }
9     } else if (current == getExclusiveOwnerThread()) { // 即使状态不是 0，也可能当前线程是锁持有者，
10        int nextc = c + acquires;
11        if (nextc < 0) // overflow
12            throw new Error("Maximum lock count exceeded");
13        setState(nextc);
14        return true;
15    }
16    return false;
17 }

```

接下来我再来分析 `acquireQueued`，如果前面的 `tryAcquire` 失败，代表着锁争抢失败，进入排队竞争阶段。这里就是我们所说的，利用 FIFO 队列，实现线程间对锁的竞争的，算是 AQS 的核心逻辑。

当前线程会被包装成为一个排他模式的节点（EXCLUSIVE），通过 `addWaiter` 方法添加到队列中。`acquireQueued` 的逻辑，简要来说，就是如果当前节点的前面是头节点，则试图获取锁，一切顺利则成为新的头节点；否则，有必要则等待，具体处理逻辑请参考我添加的注释。

```

1 final boolean acquireQueued(final Node node, int arg) {
2     boolean interrupted = false;
3     try {
4         for (;;) { // 循环
5             final Node p = node.predecessor(); // 获取前一个节点
6             if (p == head && tryAcquire(arg)) { // 如果前一个节点是头结点，表示当前节点合适去 try
7                 setHead(node); // acquire 成功，则设置新的头节点
8                 p.next = null; // 将前面节点对当前节点的引用清空
9                 return interrupted;
10            }
11            if (shouldParkAfterFailedAcquire(p, node)) // 检查是否失败后需要 park
12                interrupted |= parkAndCheckInterrupt();
13        }
14    } catch (Throwable t) {
15        cancelAcquire(node); // 出现异常，取消
16        if (interrupted)
17            selfInterrupt();
18        throw t;
19    }
20 }

```

[复制代码](#)

到这里线程试图获取锁的过程基本展现出来了，tryAcquire 是按照特定场景需要开发者去实现的部分，而线程间竞争则是 AQS 通过 Waiter 队列与 acquireQueued 提供的，在 release 方法中，同样会对队列进行对应操作。

今天我介绍了 Atomic 数据类型的底层技术 CAS，并通过实例演示了如何在产品代码中利用 CAS，最后介绍了并发包的基础技术 AQS，希望对你有所帮助。

一课一练

关于今天我们讨论的题目你做到心中有数了吗？今天布置一个源码阅读作业，AQS 中 Node 的 waitStatus 有什么作用？

请你在留言区写写你对这个问题的思考，我会选出经过认真思考的留言，送给你一份学习奖励礼券，欢迎你与我一起讨论。

你的朋友是不是也在准备面试呢？你可以“请朋友读”，把今天的题目分享给好友，或许你能帮到他。



版权归极客邦科技所有，未经许可不得转载

写留言

精选留言



wenxueliu

建议；

👍 42

1. 希望能有堆外内存的主题，范型部分希望能与cpp比较讲解。
2. 一些主题如果已经有公开的比较好的资料，可以提供链接，对重点强调即可。希望能看到

更多公开资料所没有的信息，这也是老鸟们付费的初衷。

同意的点赞

2018-06-26



墨飞域

5

这一讲对于我来说，挺有难度的，还是基础比较薄弱，整体上没太听懂。老师对于Java的理解真是太深入了，等我以后技术精进了，再回来看看老师的36讲，应该会有新的认识。继续往下听吧，已经懂点的加深理解，没听过的就当是听了名字以后用到了再仔细研究

2018-08-07



Cui

4

老师，看了AQS的实现原理后，我再回顾了您之前关于synchronized的文章，心中有些疑问：

1、synchronized在JVM中是会进行锁升级和降级的，并且是基于CAS来掌握竞争的情况，在竞争不多的情况下利用CAS的轻量级操作来减少开销。
2、而AQS也是基于CAS操作队列的，位于队列头的节点优先获得锁，其他的节点会被LockSupport.park()起来（这个好像依赖的是操作系统的互斥锁，应该也是个重量级操作）。我觉得这两种方式都是基于CAS操作的，只是操作的对象不同（一个是Mark Word，一个是队列节点），当竞争较多时，还是不可避免地会使用到操作系统的互斥锁。然而，我再测试这两者的性能时，在无竞争的情况下，两者性能相当，但是，当竞争起来后，AQS的性能明显比synchronized要好（测试案例是8个线程并发对一个int递增，每个线程递增1000万次，AQS的耗时大概要少30%），这是为什么呢？

2018-06-26

作者回复

LockSupport的实现据说速度快，我也没具体对比过；不过jdk9里，monitor相关操作也加快了，可以看看jep143

2018-06-28



二木

3

一直很好奇，为何CAS指令在发现内容未变的时候就能判断没有其他线程修改呢？可能被修改后的值与比较的值一样呀

2018-06-28



三口先生

3

大于0取消状态，小于0有效状态，表示等待状态四种cancelled，signal，condition，propagate

2018-06-26

作者回复

不错

2018-06-28



OneThin

1

能否出一节讲一下unsafe，感觉这个才是最基础的。另外unsafe为什么叫unsafe呢

2018-07-16



卡斯瓦德

1

老师请教个问题，acquireQueued的源代码中，使用for (; ;)做了个自旋锁吧，作者为什么不用while (true)，这种方式呢，是因为开销不一样吗？

2018-07-05

作者回复

也许，这个我不知道具体原因，看上去while会比for多一个变量

2018-07-07



dal136

0

waitStatus有5种状态：

SIGNAL，-1，需要unpark

CONDITION，-2,等待condition

PROPAGATE，-3, 共享模式中线程处于可运行状态

CANCELLED，1，取消

0，非以上任何状态

2018-09-27



王胖子

0

CAS有部分实现是解决ABA问题，可以讲一下ABA问题是如何解决的，除了version外，还有没有其他方式

2018-07-09



黄明恩

0

老师可否分析下Object.wait和notify的原理

2018-06-28



爱新觉罗老流氓

0

ReentrantLock的非公平锁，其实只有一次不公平的机会！那一次就是在lock方法中，非公平锁的实现有if else分支，在if时就进行一次cas state，成功的线程去执行任务代码去了。那么失败的线程就会进入else逻辑，就是AQS#acquired，从这里开始非公平锁和公平锁就完全一样了，只是公平锁被欺负了一次，它的lock方法是直接调acquired方法。

为什么只有这一次呢？先看AQS#acquired，第一个逻辑是tryAcquired，公平锁和非公平锁实现略有区别。但记住，在这个时刻下，即使你看到公平锁tryAcquired实现中多一个hasQueuedPredecessors判断，无关紧要，重要的是这个时刻，还没有执行后面的addWaiter逻辑，根本没有入队，那么公平锁进入这个hasXXX方法，当然也是马上出来，执行后面的cas state，跟非公平锁没有不同...

如果，AQS#acquired的第一个tryAcquired失败了，都会进入acquiredQueued，此方法中有一个强制的逻辑，就是无限for循环中的 final Node p = node.predecessors(); 在这个逻辑下，非公平锁也要乖乖排队.....

以上只是分析了lock方法，带超时的tryLock方法还没有具体看代码。如果我的lock分析有误，欢迎指出批评！

2018-06-27



antipas

0

看AQS源码过程中产生了新问题，它对线程的挂起唤醒是通过locksupport实现的，那么它与wait/notify又有何不同，使用场景有何不同。我的理解是使用wait/notify需要synchronized锁，而且wait需要条件触发

2018-06-26

作者回复

这是两种方式，wait基于monitor；一般用并发库就不用Object.wait、notify之类了

2018-06-28



I.am DZX

0

CANCELLED 1 因为超时或中断设置为此状态，标志节点不可用

SIGNAL -1 处于此状态的节点释放资源时会唤醒后面的节点

CONDITION -2 处于条件队列里，等待条件成立(signal signalall) 条件成立后会置入获取资源的队列里

PROPAGATE -3 共享模式下使用，头节点获取资源时将后面节点设置为此状态，如果头节点获取资源后还有足够的资源，则后面节点会尝试获取，这个状态主要是为了共享状态下队列里足够多的节点同时获取资源

0 初始状态

2018-06-26

作者回复

好

2018-06-28



三木子

0

最近遇到配置tomcat连接池，导致cpu过高问题，最后发现配置连接池数过大导致上下文切换次数过多

，也就是线程池中任务数过少，空闲的线程过多，我想问为什么会导致上下文切换过多？

2018-06-26



TonyEasy

0

老师，说实话这一期的对我来说有点难度了，钦佩老师对知识理解的深入，请问老师可以指点下java学习的路线图吗，或者您分享下您自己的学习路线。

2018-06-26

作者回复

大家基础不一样，以后被问到不生疏也好；关于路线，不知道你的兴趣和规划是什么，通常来说Java只是技能树中的一项，项目经验，领域知识，综合起来才能要到高价

2018-06-28

