

PCP 安装 配置 使用

- 1. 简介
 - 1. PCP;Performance Co-Pilot 是一个 / 系统 / 工具 包 提供 性能 数据 .
 - 2. 通过 配置 可以 监控 系统 性能 数据 并 生成 报告
 - 3. 通过 配置 可以 设置 告警 规则
 - 4. 通过 配置 可以 设置 策略

- 2. 安装 1. 安装 包 并 安装
 - 1. 1. pmcd - 安装 包
 - 2. pmda - 安装 包 并 配置 ,
 - 3. pminfo / pmstat - 安装 包 / 包 / 包
- 2. 配置 包 并 配置 包 并 配置
 - 1. 配置 包

- 1. 配置 包 并 配置
 - image-1659416948819.png

- 2. 配置 包
 - image-1659416975056.png
 - image-1659416966575.png

- 3. 配置 包
 - 1. pmcd - 安装 包 并 配置

- 2. pmie - 1 1 1
- 3. pmlogger - 1 1 1
- 4. pmproxy - 1 1 1 1 (REST API 1)

4. Redhat1 1 1 1 1.

1 1 1

1	1	1	1
1	~	0	0
1	1	~	0
0	1	~	
	0	1	1
		0	0
		0	0
			0
			0
p	n	n	n
m	1	1	1
c			
d			
p	1	n	n
m	1	1	1
l	1	/	/
o	1	1	1
g	0	0	0
g	~	0	0
e	(n	~
r	n	1	n
	1		1
)		
p	1	n	n
m	1	1	1
p	1	/	/
r	1	1	1
o	0	0	0
x	0	0	0
y	(~	~
	n	n	n
	1	1	1
)		

□	9	5
□	1	2
□	M	2
□	B	M
□		B
□		
□		
□		
(1		
□		
□		
□		
)		
p	1	5
m	6	8
lo	0	0
g	M	M
g	B	B
er		
□		
□		
□		
p	2	9
m	M	M
lo	B	B
g		
g		
er		
□		
□		
□		
□		
□		
□		
□		
(1		
□		
□		
□		
)		

p m l o g g e r □ □ □	1 0 4 M B	5 2 4 M B	1 0 4 9 M B
p m l o g g e r □ □ □ □ □ □ □ □ (1 □ □ □)	0 . 3 8 M B	1 . 7 5 M B	3 . 4 8 M B
p m p r o x y □ □ □	2 . 6 7 G B	5 . 5 G B	9 G B

R	0	2	5
e	.	.	.
d	5	6	3
i	4	5	G
s	G	G	B
□	B	B	
□			
□			
(
1			
□			
□			
□			
)			