

Inhaltsverzeichnis

Uptime Kuma (VM/RPI) 3

Uptime Kuma (VM/RPI)

Optional:

Eine Domain die auf den Router zeigt

Port 80/443 werden vom Router zum NPM weiter geleitet auf die VM oder den RPI, wo ihr den NPM laufen lasst und ihr habt eine Subdomain angelegt wenn er von außen erreichbar sein soll

Nachdem das erledigt oder übersprungen ist legen wir nun den Ordner auf der Freigabe an, wer dem Beispiel gefolgt ist verbindet sich nun per SSH auf seine VM oder den RPI und legt das Verzeichnis an

```
mkdir /syno/uptimekuma/
```

nun öffnen wir den Portainer und legen einen Stack an

Name: uptime_kuma

```
version: "2.1"
services:
  uptime_kuma:
    image: louislam/uptime-kuma
    network_mode: bridge
    container_name: uptime_kuma
    environment:
      - TZ=Europe/Berlin
    volumes:
      - ./uptimekuma/:/app/data
    ports:
      - 3444:3001/tcp          //erste Wert ist euer lokaler Port und kann
geändert werden
    restart: unless-stopped
```

Bis der Container komplett hoch gefahren ist, dauert es etwas, danach ist er über die IP des RPI oder der VM erreichbar

```
http://192.168.2.20:3444
```

Als erstes muss nun ein User mit Passwort erstellt werden. Danach seid ihr Angemeldet und könnt die einzelnen Daten dort pflegen.

Ich stelle als erstes immer erstmal die Ansicht unter Einstellungen > Erscheinung auf Dunkel und richte die Benachrichtigung ein. Hier kann ja jeder nehmen was er möchte, schaut euch dort um es gibt zig verschiedene Möglichkeiten, ich habe mich für Signal entschieden, siehe dazu [hier](#). Als Absender muss die eigene Handynummer angegeben werden, als Empfänger gebe ich ebenfalls die eigene Rufnummer an und somit erscheinen alle Fehlermeldungen in Signal unter „Notiz an Mich“ Als Post URL gebt ihr für unser Beispiel

```
http://192.168.2.20:8080/v2/send
```

an.

Wer lokale Dienste (also nur IP-Adressen) überwachen will, muss zwingend den Punkt „Ignoriere TLS-/SSL-Fehler von Webseiten“, wenn es sich um eine https Adresse handelt, aktivieren

From:

<https://nas-wiki.hundacker.eu/> - **NAS-Wiki**

Permanent link:

<https://nas-wiki.hundacker.eu/doku.php/virtual/docker/kuma>

Last update: **15.11.2024 17:28**

