# LM Studio - 허깅페이스 LLM(+ obsidian)

### 발표 주제

"Reachy Mini를 위한 LLM 기반 자연어 명령 인터페이스 구성 실험"

- LM Studio + Hugging Face 모델을 통해
- "로컬 PC에서 자연어 명령 처리"
- → (향후 목표) 이를 Reachy의 행동 제어로 연결할 수 있는 구조 실험

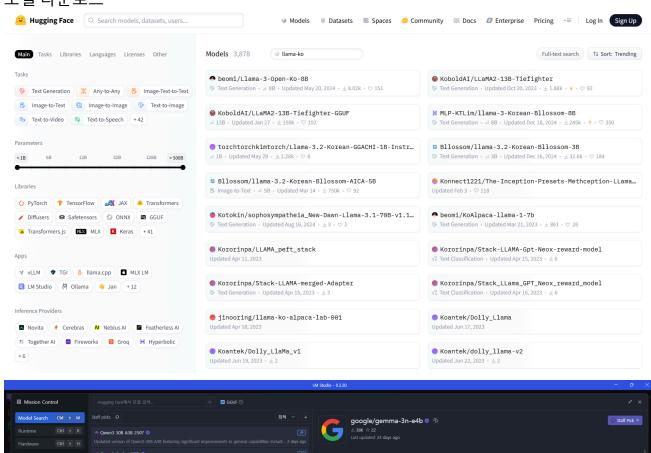
### 🛠 발표 구성

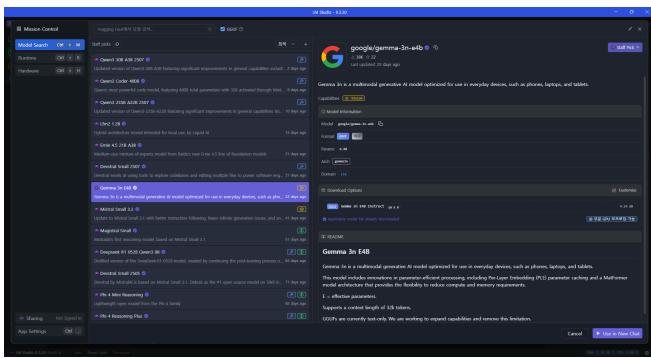
- 1. LLM을 로컬에서 쓰는 이유
  - 인터넷 연결 없이, 빠르게 응답 가능한 명령 인터페이스 구축

- 2. LM Studio로 Hugging Face 모델 실행
- Hugging Face에서 오픈소스 LLM모델 중 GGUF파일 모델 다운

GGUF(Georgi Gerganov Unified Format)는 딥러닝 모델을 효율적으로 저장하고 배포하기 위한 새로운 파일 형식으로 CPU, GPU, TPU 등 다양한 플랫폼에서 모델을 실행할 수 있도록 지원함.

#### • 모델 다운로드



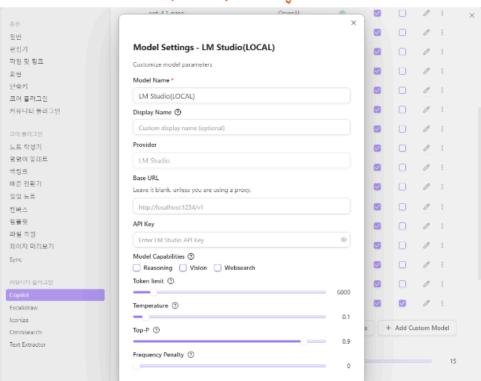


#### 3. 시스템 프롬프트 튜닝 실험

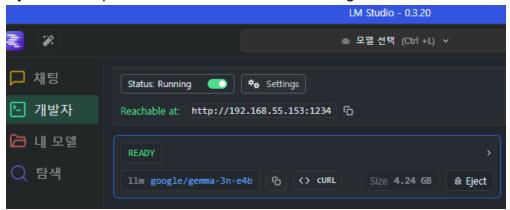
### 프리셋 구성



### Obsidian - LM Studio(LOCAL) settings



• System Prompt 설정 및 Obsidian 세팅 후 running.







#### 4. Reachy Mini와의 연결 가능성

### 🔽 가능성 ( 👍 )

1. 모듈이 모두 오픈소스 + 로컬 가능

- Whisper, LM Studio, Reachy SDK 모두 무료 사용 가능

2. API 기반 연결이라 구조 자체는 단순

- STT 예시: 'text = whisper.transcribe(audio)'
- LLM 예시: 'requests.post(...)'
- 제어 예시: 'send\_command(JSON)'

## **☼** 결론

### Reachy Mini를 포함한 로봇과 연결 가능성

```
이 구조는 완전한 로컬 오프라인 처리 가능: Whisper + LM Studio + Reachy SDK
STT → LLM → 제어까지 하나의 흐름으로 연결되는 로봇 자연어 인터페이스 기반입니다.

- 자연어 명령 → 행동 명령 변환 흐름도
- 통신 방법 (ROS2, socket 통신, REST API 등)
```

# 참고자료

<u>로컬에서 HuggingFace LLM 사용 강의</u> gguf 개념