

# TESOLLO®

## 로봇 엔드-이펙터 및 로봇 자동화 솔루션 전문기업

---

COMPANY PROFILE\_2025

TESOLLO Inc. is based on robot engineering technology.  
We manufacture robot grippers and motor controller.

Chapter 01

# About TESOLLO

...



# About TESOLLO



**Tesollo**는 로봇의 말단장치를 전문적으로 개발하는 로봇의 핵심 부분품 제조 기업입니다.  
사람의 손처럼 관절로 구성된 로봇 그리퍼(핸드) 개발의 원천 기술을 보유하고 있으며,  
이를 바탕으로 다양한 물체의 파지·조작이 가능한 로봇 그리퍼 및 핸드를 개발하고 있습니다.

회사명	주식회사 테솔로	선정	소재.부품.장비 100대 스타트업, 초격대 1000대 스타트업
대표자	김영진	임직원수	27
사업 분야	제조/소프트웨어	대표번호	02-6914-6620
주요 산업	로봇그리퍼 개발 & 로봇 통합 솔루션 개발	Email	<a href="mailto:support@tesollo.com">support@tesollo.com</a>
인증	벤처기업, 기업부설연구소, 소재부품장비 전문기업, ISO9001:2015	YouTube	<a href="https://www.youtube.com/@TESOLLO">https://www.youtube.com/@TESOLLO</a>
본사 소재지	인천광역시 연수구 컨벤시아대로 165, 포스코타워 26층	LinkedIn	<a href="https://kr.linkedin.com/company/tesollo-inc">https://kr.linkedin.com/company/tesollo-inc</a>
자사 소재지	경기도 광명시 일직로 43, GIDCA동 26층	 TESOLLO®	<a href="https://en.tesollo.com/">https://en.tesollo.com/</a>

| **Tesollo**는 첨단 로봇 솔루션 분야에서  
전문적인 기술력과 폭넓은 노하우를 보유한 로봇그리퍼 제조 회사입니다.

**2019**

- 01 주식회사 테솔로 (Tesollo Inc.) 설립
- 04 Forbes 30 under 30 Asia 선정 (김영진 대표)

**2020**

- 07 기업부설연구소 설립

**2021**

- 09 강소특구 기술이전화 사업 선정
- 10 3지 다관절 그리퍼 기술이전 계약 체결

**2022**

- 02 신용보증기금 혁신스타트업 보증기관 선정
- 05 빅웨이브(BiiG WAVE) 프로그램 5기 기업 선정
- 06 IBK창공 혁신창업기업 대전 2기 선정
- 10 '2022 로보월드 Award' 올해의 우수제품 선정
- 10 현대자동차그룹 오픈이노베이션 제로원 액셀러레이터 선정

| **Tesollo**는 첨단 로봇 솔루션 분야에서  
전문적인 기술력과 폭넓은 노하우를 보유한 로봇그리퍼 제조 회사입니다.

**2023**

- 04 소재·부품·장비 스타트업 100 선정
- 04 월드IT쇼 혁신상  
'과학기술정보통신부장관상' 수상
- 05 기술신용평가 TI-3 등급 획득
- 07 LX판토스 오픈이노베이션 선정
- 08 초격차 스타트업 1000+ 프로젝트  
딥테크 팀스(TIPS) 선정
- 09 한국생산기술연구원 파트너기업 선정

**2024**

- 01 CES 2024 DG-3F 전시
- 04 초격차 스타트업 육성사업  
(DIPS 1000+) 선정
- 05 Delta Electronics DG-3F 납품
- 07 삼성전자 DG-3F 납품
- 10 2024 로보월드 Award  
'로봇용 부품 및 부분품 분야' 선정
- 12 신용보증기금 '퍼스트펭귄' 선정

**2025**

- 01 CES 2025 혁신상 수상
- 01 삼성 'C-Lab Outside' 선정
- 03 글로벌 대리점 구축 및 판매  
(미국, 중국, 유럽 등)
- 03 디캠프 배치 2기 선정
- 04 k-휴머노이드 연합 로봇 부품기업 선정
- 04 WIS 2025 혁신상 수상
- 05 기술혁신형 중소기업(Inno-Biz) 인증  
A등급 획득

**2025**

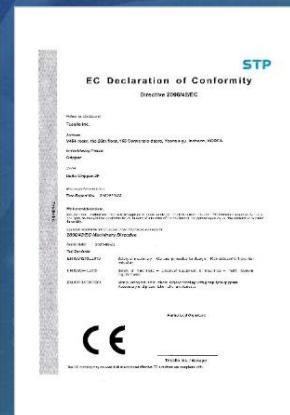
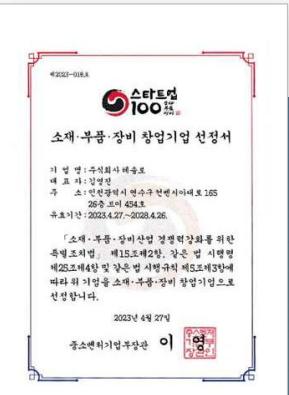
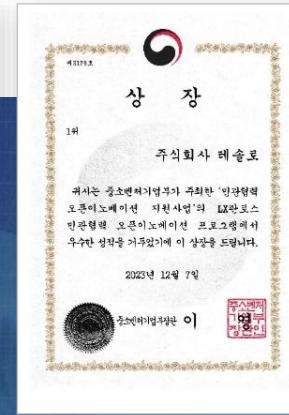
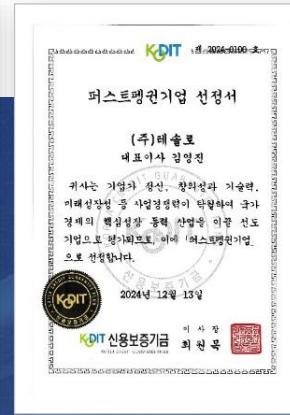
- 06 엔비디아 인셉션 프로그램 선정
- 09 BitRobot Foundation 주최  
로봇 종이접기 대회 공식 파트너 선정
- 10 Humanoid Robotics Industry  
Awards 2025 파이널리스트 선정
- 10 제14회 KES Innovation Awards 선정

# 수상 및 인증



**Tesollo**는 로봇 그리퍼를 활용한 첨단 로봇 자동화 솔루션을 통해 복잡한 문제를 해결하고 고객에게 새로운 가치를 창출하는 데 중점을 둡니다.

- CES 2025 혁신상 수상
- 신용보증기금 '퍼스트펭귄' 선정
- 2024 로보월드 Award '로봇용 부품 및 부분품 분야' 선정
- LX판토스 오픈이노베이션 선정
- 소재·부품·장비 스타트업 100 선정
- 2022 로보월드 Award '올해의 우수제품' 선정
- ISO9001:2015 품질경영시스템 인증 획득
- EC 적합성 선언 획득



Chapter 02

## 델토그리퍼 제품 리스트

...



TESOLLO®

**Tesollo**는 로봇 엔드-이펙터 부문의 핵심 기술을 토대로  
로봇 그리퍼 개발 사업에 주력하고 있습니다.



## Delta Gripper Line

**DG-5F**  
(다관절 로봇 그리퍼)



**DG-4F**  
(다관절 로봇 그리퍼)



**DG-3F (DG-3F-M, DG-3F-B)**  
(다관절 로봇 그리퍼)



**DG-2F**  
(다관절 로봇 그리퍼)



**DG-1F**  
(다관절 로봇 그리퍼)



## Product

# DELTO GRIPPER DG-5F

### 인간 수준의 파지/조작이 가능한 로봇 핸드

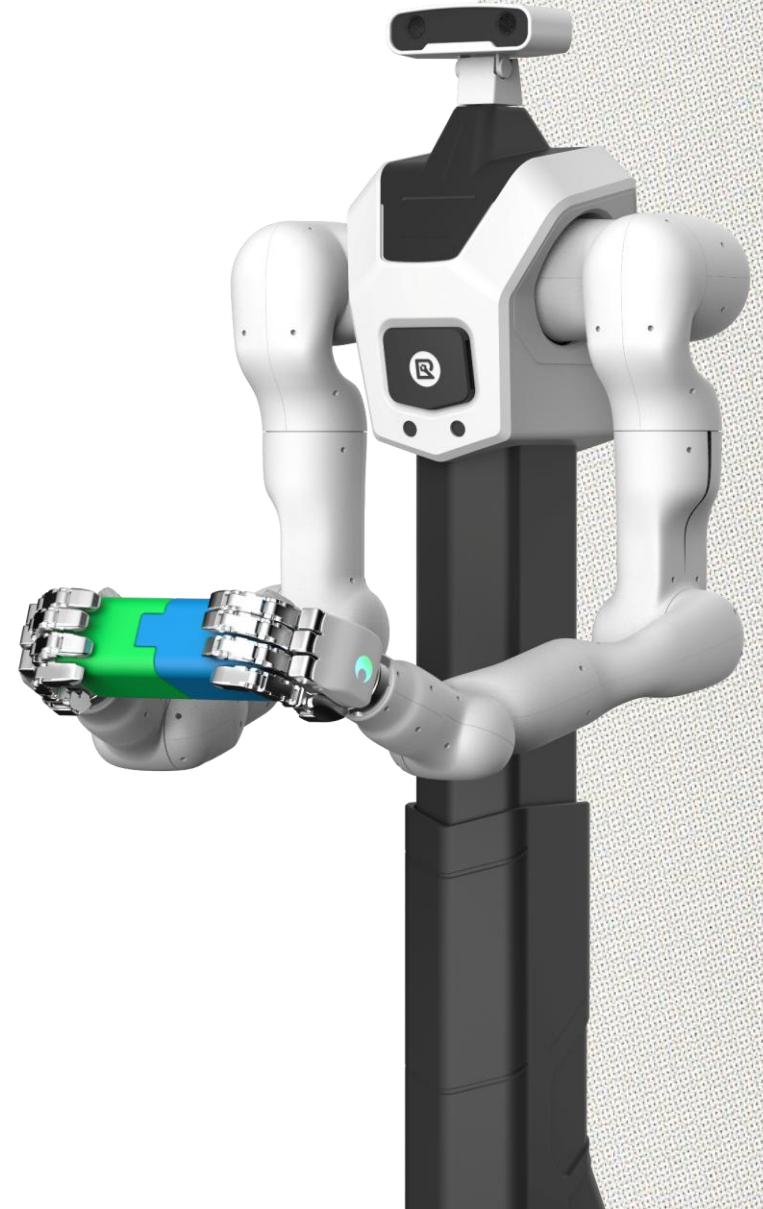
성인 남성의 손 크기와 유사한 로봇 핸드로 독립 구동이 가능한 20개의 관절로 구성되어 있습니다.

도구 활용 작업 및 물체 조립/분해 작업 등에 적합한 로봇핸드로 선행연구기관 및 응용 산업에 활용 가능합니다



### Specification

모터 타입	BLDC Motor
정격 전압	24[V]
최대 소비 전류	10 [A]
통신	Modbus(RTU, TCP), EtherNET(TCP/IP)
제어 주기	250Hz
엔코더	절대 엔코더
총 자유도	20 (4자유도/손가락)
각 관절 순간 최대 토크	2 [Nm]
각 관절 정격 토크	0.4 [Nm]
각 관절 무부하 속도	75 [rpm]
Pinching 파지 중량 (정격, 최대)	2.5, 5 [kg]
Envelop 파지 중량 (정격, 최대)	10, 20 [kg]
제품 무게	1,763 [g]



## Product

# DELTO GRIPPER DG-4F

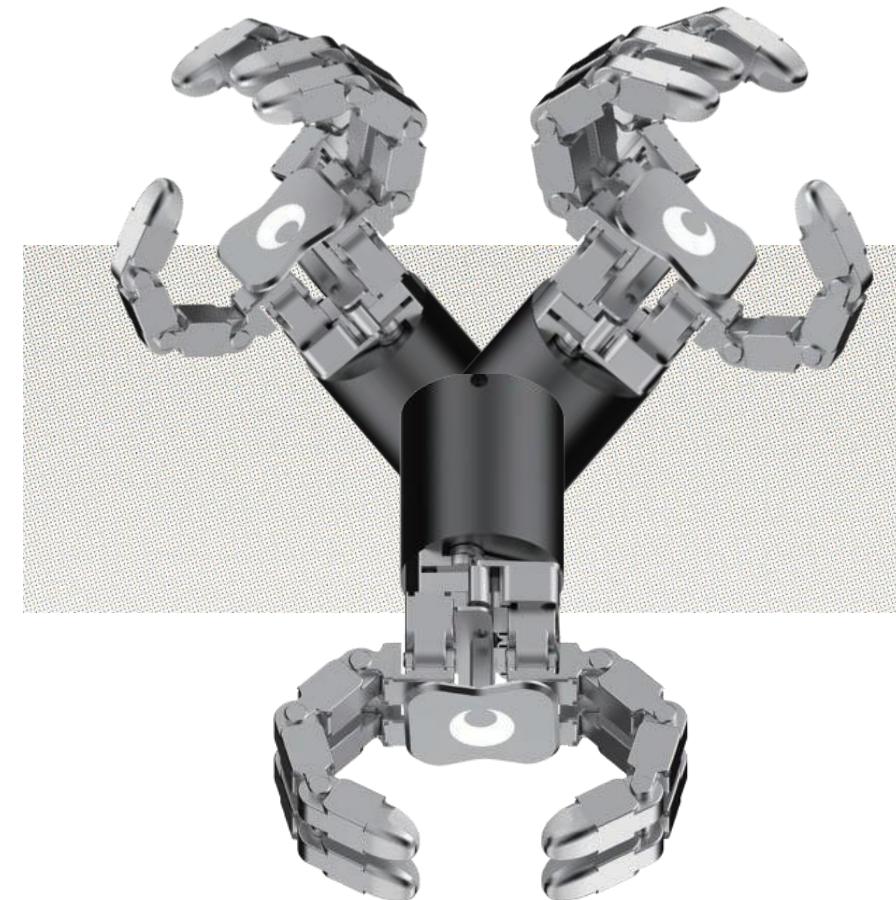


인간형 핸드와 그리퍼 기능을 모두 갖춘 그리퍼. 형태 변형이 자유로운 모델으로  
왼손, 오른손, 그리퍼의 기능을 모두 갖춘 제품입니다. 재질, 형상이 다양한 물체를 안정적으로  
파지 할 수 있을 뿐 아니라, 도구 활용 작업이 가능하여 피킹, 조립 작업이 혼합된 공정 자동화 구축에 적합합니다.



## Specification

모터 타입	BLDC Motor
정격 전압	24[V]
최대 소비 전류	10 [A]
통신	Modbus(RTU, TCP), EtherNET(TCP/IP)
제어 주기	333Hz
엔코더	절대 엔코더
총 자유도	18 (4자유도/손가락+2자유도)
각 관절 순간 최대 토크	2 [Nm]
각 관절 정격 토크	0.4 [Nm]
각 관절 무부하 속도	75 [rpm]
Pinching 파지 중량 (정격, 최대)	3, 5 [kg]
Envelop 파지 중량 (정격, 최대)	10, 20 [kg]
제품 무게	1,494 [g]



## Product

# DELTO GRIPPER DG-3F-M

### 모듈형 설계를 적용한 최신 3핑거 로봇 그리퍼

3개의 손가락과 12개 관절로 구성되었으며, 독립적인 모듈화 구조로 유지보수가 용이합니다.

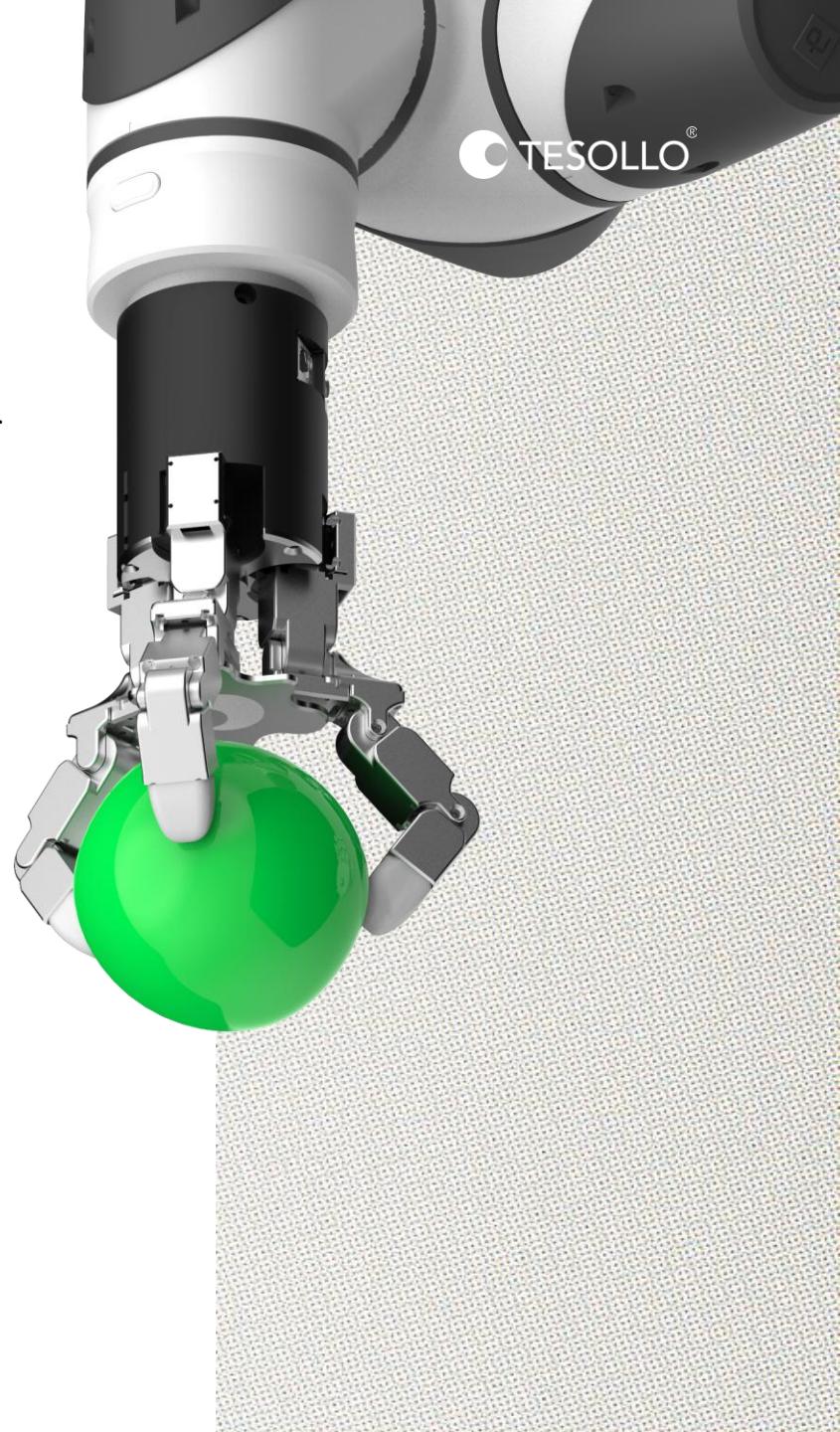
DG-3F-B 모델 대비 내구성과 성능이 크게 향상되었으며, 다양한 재질과 형상의 물체를 정밀하게 핸들링할 수 있습니다.

제조업, 물류 자동화, 서비스 산업 등 스마트 팩토리 구축에 최적화된 모델입니다.



## Specification

모터 타입	BLDC Motor
정격 전압	24[V]
최대 소비 전류	10 [A]
통신	Modbus(RTU, TCP), EtherNET(TCP/IP)
제어 주기	333Hz
엔코더	절대 엔코더
총 자유도	12 (4DoF/Finger)
각 관절 순간 최대 토크	2 [Nm]
각 관절 정격 토크	0.4 [Nm]
각 관절 무부하 속도	75 [rpm]
Pinching 파지 중량 (정격, 최대)	2.5, 5 [kg]
Envelop 파지 중량 (정격, 최대)	10, 15 [kg]
제품 무게	1,114 [g]



## Product

# DELTO GRIPPER DG-3F-B

3개의 손가락과 12개 관절로 구성된 텔토 다관절 그립퍼의 기본 모델.

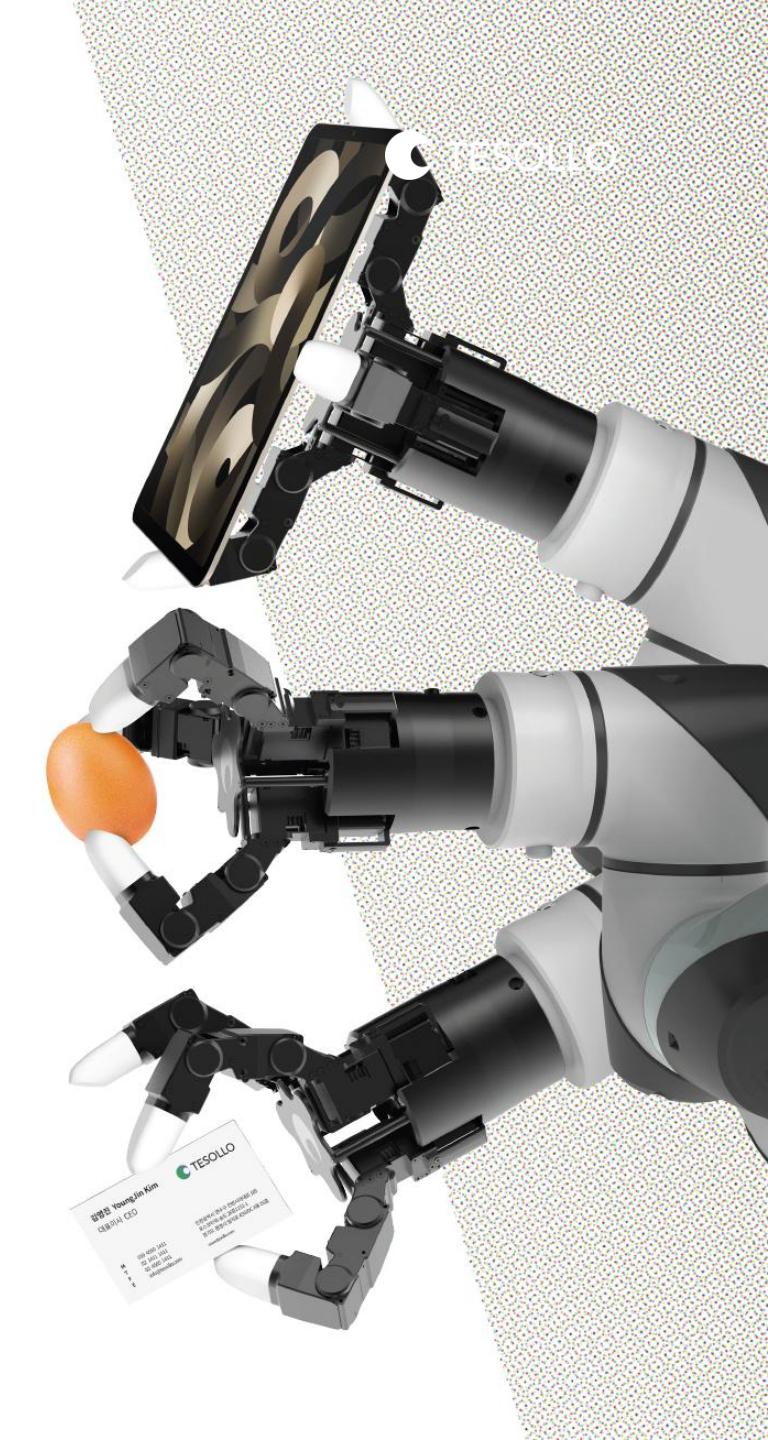
다양한 크기와 형상의 물체를 안정적으로 파지할 수 있으며, 제어 알고리즘 적용 및 테스트가 용이합니다.

연구, 제조, 물류, 서비스 분야에서 기능 검증 및 초기 도입용으로 적합한 모델입니다.



## Specification

인가전압	24[V] DC
소비전류	Max. 10[A]
통신	Modbus (RTU, TCP)
제어주기	200Hz
엔코더	절대 엔코더
자유도	12 (4자유도/손가락)
각 관절 순간 최대 토크	0.92 [Nm]
각 관절 무부하 속도	65 [rpm]
최대 파지 중량 (Pinching)	2.5 [kg]
최대 파지 중량 (Envelop)	5 [kg]
무게	1,044 [g]
사용 온도	-20 - +50°C
사용 습도	60% 이하



## Product

# DELTO GRIPPER DG-2F

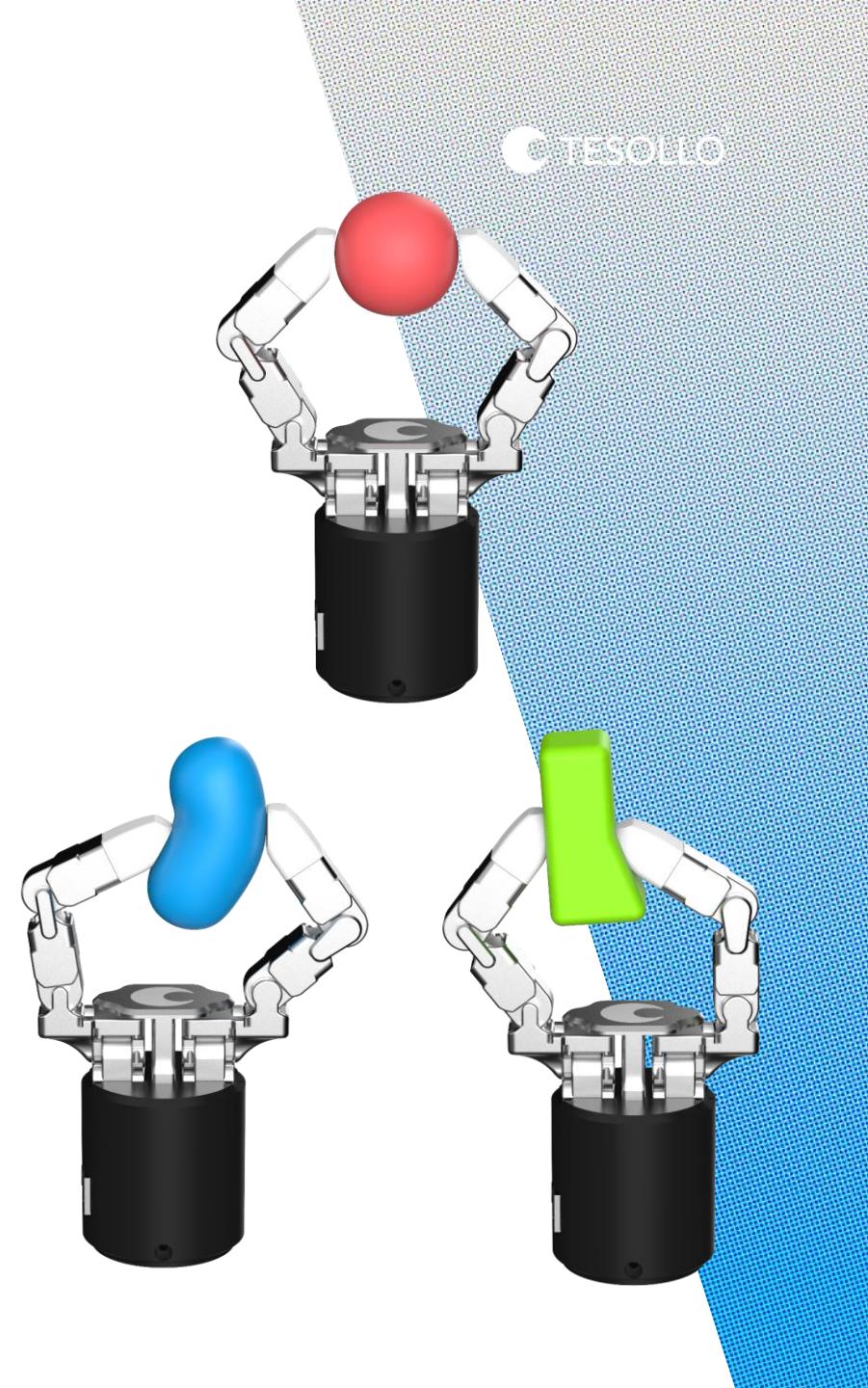
다양한 물체를 정밀하게 파지하는 다관절 2지 그립퍼.

비교적 단순하면서도 고도화된 파지 작업을 위해 설계된 모델로, 핀칭 방식으로 최대 4kg까지 안정적으로 파지할 수 있습니다. 6자유도(6 DoF) 구조를 통해 폭넓은 물체 형태에 대응하며, 산업 환경에 적합한 모델입니다.



## Specification

모터 타입	BLDC Motor
정격 전압	24[V]
최대 소비 전류	10 [A]
통신	Modbus(RTU, TCP), EtherNET(TCP/IP)
제어 주기	500Hz
엔코더	절대 엔코더
총 자유도	6 (3DoF/Finger)
각 관절 순간 최대 토크	2 [Nm]
각 관절 정격 토크	0.4 [Nm]
각 관절 무부하 속도	75 [rpm]
Pinching 파지 중량 (정격, 최대)	2.5, 4 [kg]
Envelop 파지 중량 (정격, 최대)	5, 10 [kg]
제품 무게	770 [g]



## Product

# DELTO GRIPPER DG-1F

석션 패드의 자유도를 부가하여, 환경 간섭을 최소화한 진공 그리퍼.

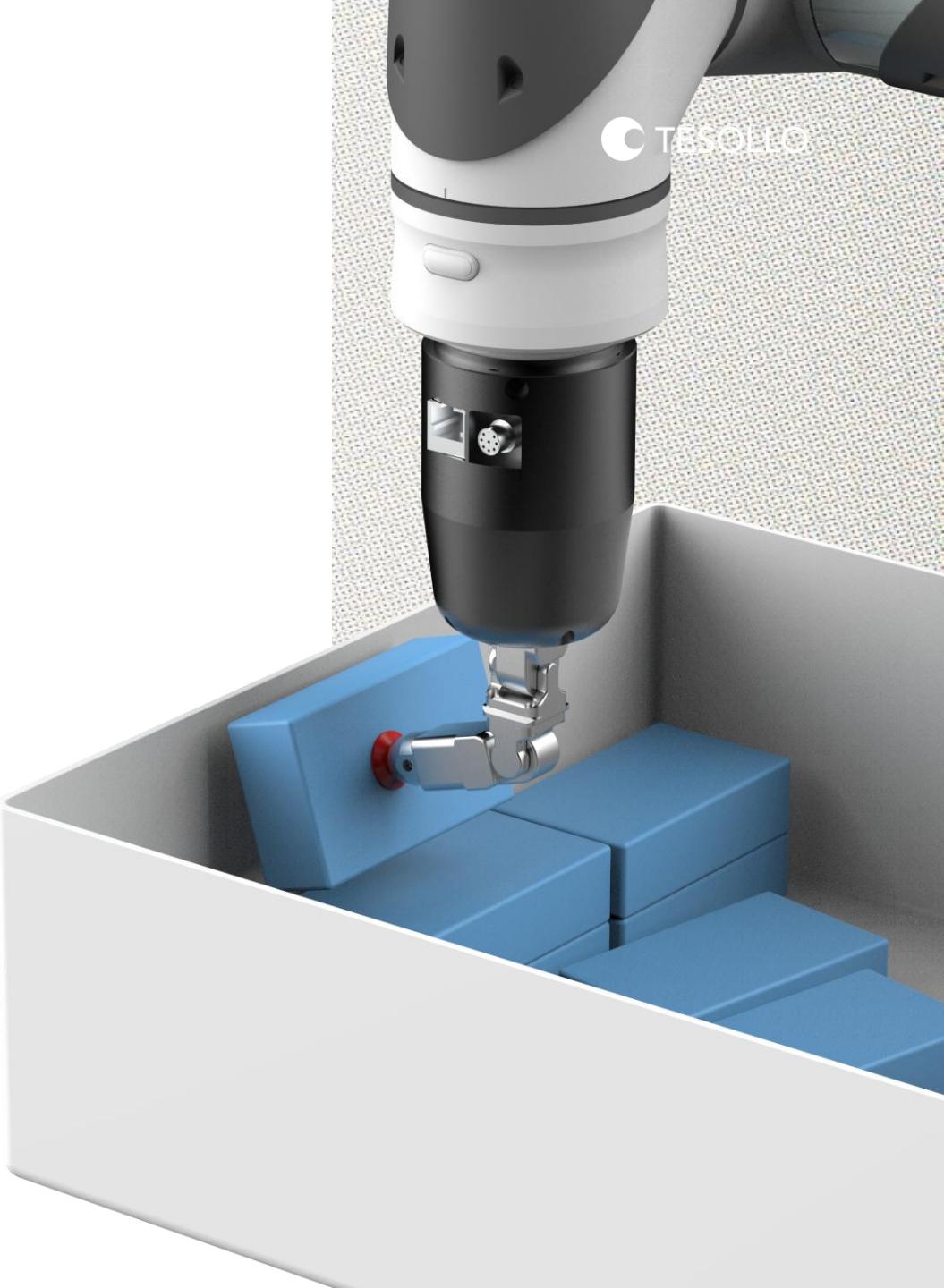
3자유도 움직임과 석션 핑거팁을 결합해 파지가 어려운 환경에서도 즉각적인 대응이 가능합니다.

진공 파지가 가능한 물체 핸들링, 물류 피스피킹 등의 공정에 효율적인 솔루션을 제공합니다.



## Specification

모터 타입	BLDC Motor
정격 전압	24[V]
최대 소비 전류	6 [A]
통신	Modbus(RTU, TCP), EtherNET(TCP/IP)
제어 주기	1,000Hz
엔코더	절대 엔코더
총 자유도	3
각 관절 순간 최대 토크	2 [Nm]
각 관절 정격 토크	0.4 [Nm]
각 관절 무부하 속도	75 [rpm]
제품 무게	710 [g]



Chapter 03  
제품 적용 예시



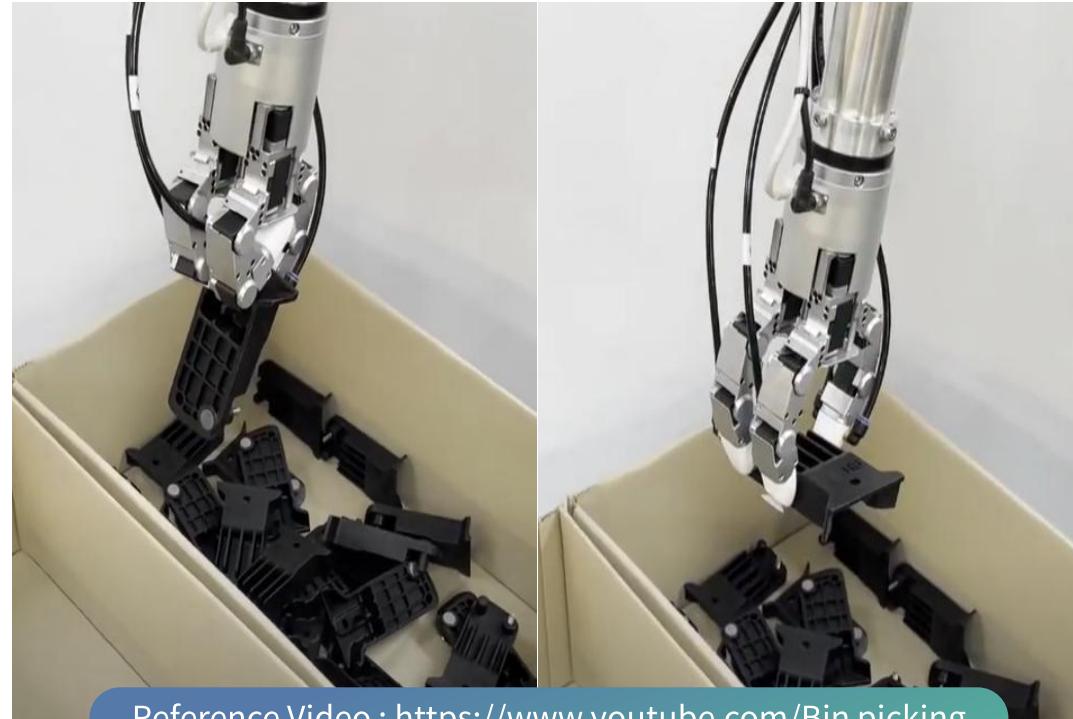
# 피킹 (Bin Picking)

As Is



각 물체를 사람이 직접 검사하고 분류하는 방식으로  
진행되기 때문에 작업에 많은 시간과 노동력이 소요됩니다.

▷▷▷ To Be



Reference Video : <https://www.youtube.com/Bin picking>

적응형 델토 그리퍼는 다양한 그립 모드를 활용해 박스 안의  
물체를 정밀하게 인식하여 작업 효율성을 극대화합니다.

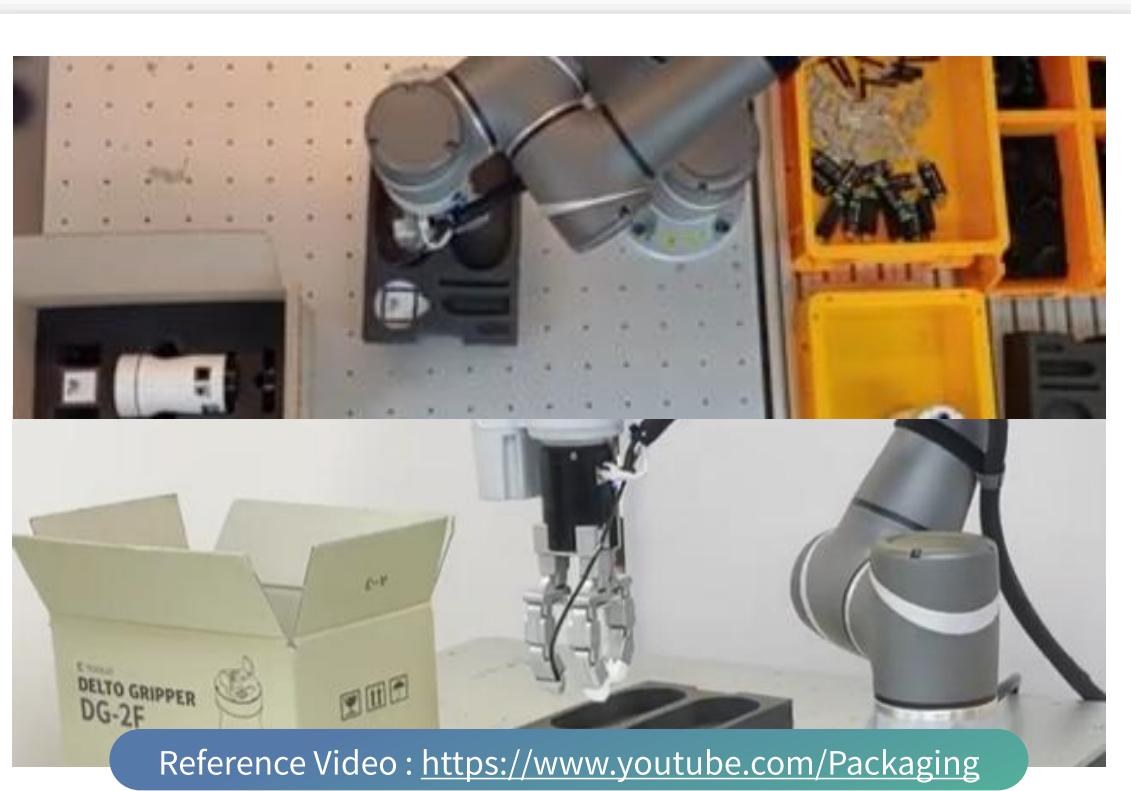
# 포장 (Packaging)

▷▷▷ To Be

As Is



다양한 제품의 포장 작업은 각 제품의 특성과 요구 사항에 따라 정교한 공정이 필요하며, 이로 인해 상당한 시간과 인적 자원이 소모됩니다.



Reference Video : <https://www.youtube.com/Packaging>

델토 그리퍼는 탁월한 성능과 정밀한 제어를 바탕으로 다양한 형태의 물체를 안정적으로 잡고, 효율적으로 포장 작업을 수행할 수 있습니다.

# 조립 (Assembly)

As Is



모든 조립 과정이 수작업으로 이루어지기 때문에  
상당한 시간과 인력이 소요됩니다.

▷▷▷ To Be



Reference Video : <https://www.youtube.com/Assembly>

적응형 델토 그리퍼는 다양한 모양의 물체를  
손쉽게 취급하고 조립할 수 있도록 설계되었습니다.

# 이외의 기능 (Additional Examples)

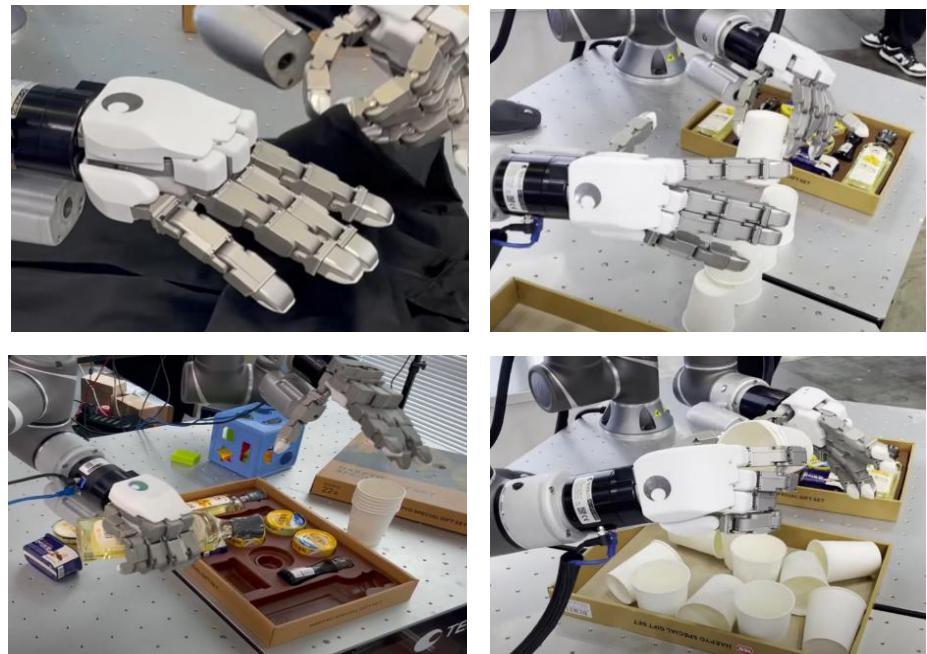
## Pick and place



Reference Video : <https://www.youtube.com/Pickandplace>

델토 그리퍼는 기존 그리퍼들이 처리하기 어려운 비닐봉지와 같은 섬세한 물체도 문제 없이 작업을 수행할 수 있습니다.

## High-Dexterity Robotic Hand



Reference Video : <https://www.youtube.com/RoboticHand>

델토 그리퍼는 인간의 손 움직임을 효과적으로 모방하고 다양한 작업을 수행할 수 있어, 휴머노이드 로봇 연구에 적합합니다.

로봇 말단장치(EOAT)를 통해  
로봇의 쓰임을 더욱 가치있게 만듭니다.



# TESOLLO

Tesollo Inc.

26F, Posco Tower, 165 Convensia-daero, Yeonsu-gu, Incheon  
26F, GIDC Building A, 43 Iljik-ro, Gwangmyeong-si, Gyeonggi-do  
T +82. 02. 6914. 6620 H [www.en.tesollo.com](http://www.en.tesollo.com)