

**Evaluación preliminar de la percepción no local
mediante visión remota:
un estudio exploratorio controlado con múltiples
condiciones de ciego**

Tània Agorreta Albert
Jordi Imbert Riera

Instituto de Visión Intuitiva

Junio de 2025
Revisado en: Septiembre de 2025

Resumen (Abstract)

Este estudio exploratorio investiga la capacidad de percepción no local a través de la técnica de visión remota (VR) en un grupo de 14 participantes. Se diseñaron seis ejercicios de VR con diferentes niveles de control y ciego, incluyendo objetivos conocidos por los facilitadores, imágenes seleccionadas aleatoriamente por terceros, y coordenadas generadas por inteligencia artificial. Los participantes registraron sus impresiones mediante formularios digitalizados, sin acceso previo al objetivo ni posibilidad de modificación posterior al feedback. Se aplicaron medidas estrictas de control para evitar contaminación de datos y asegurar integridad en la recogida de información. Este artículo presenta la metodología y condiciones del experimento, así como los resultados obtenidos, con el fin de ofrecer una base transparente para su consulta, análisis y futuras investigaciones.

1. Introducción

La visión remota (VR) es una técnica de percepción no local en la que los individuos intentan acceder a información sobre un objetivo distante, oculto o inaccesible, sin emplear los sentidos convencionales ni deducciones lógicas. Este fenómeno ha sido investigado desde la década de 1970 por equipos como el de **Russell Targ** y **Harold Puthoff** en el **Stanford Research Institute (SRI)**, quienes exploraron su posible validez en contextos científicos y aplicados. A pesar de los resultados prometedores obtenidos en algunos de estos estudios iniciales, la visión remota sigue siendo un campo controvertido debido a la falta de replicación sistemática bajo condiciones de control estricto.

El presente estudio tiene un enfoque exploratorio y busca evaluar el rendimiento de un grupo de voluntarios entrenados en VR a través de una serie de pruebas estructuradas con distintos niveles de ciego, incluyendo objetivos generados por inteligencia artificial y coordenadas no conocidas por ningún humano en el momento de la sesión. Una de las preguntas subyacentes es si el rendimiento varía en función de la “disponibilidad ontológica” del objetivo, es decir, si este ya existe físicamente o ha sido observado por alguien, o si aún no ha sido generado o visualizado por ninguna conciencia humana.

Se implementaron protocolos rigurosos para minimizar la posibilidad de sugestión, contaminación de datos, retroalimentación no controlada o inferencias subconscientes. A diferencia de otros trabajos centrados exclusivamente en métricas estadísticas, este estudio incorpora también observaciones cualitativas y fenomenológicas, con el fin de captar dimensiones simbólicas o metafóricas del fenómeno que podrían escapar a los modelos de análisis tradicionales.

Aunque no pretende probar de forma concluyente la existencia de percepción no local, sí busca aportar datos abiertos y bien documentados que puedan servir de base para su análisis, comparación y evolución en futuras investigaciones.

2. Metodología

2.1 Participantes

El estudio contó con 14 participantes voluntarios, todos ellos con formación básica en visión remota, adquirida mediante talleres introductorios previos. Aunque algunos se ausentaron puntualmente por motivos personales o fatiga, se incluyó el 100 % de las rondas efectivamente completadas por cada persona. No se realizó ningún tipo de selección previa basada en rendimiento.

2.2 Diseño experimental

Se diseñaron seis ejercicios de visión remota (VR1 a VR6), con distintos niveles de control y “ciego”, variando el grado de conocimiento previo del objetivo tanto por los facilitadores como por el sistema en su conjunto:

- **VR1 – Imagen conocida por los facilitadores**
 - Imagen seleccionada previamente por el equipo organizador.
 - Almacenada en un ordenador sin acceso durante la sesión.
 - Asociada a un código aleatorio, entregado a los participantes.
 - Ninguna interacción verbal, gestual o contextual vinculada a la imagen durante la actividad.
- **VR2 y VR3 – Imagen desconocida por los facilitadores**

- Una colaboradora externa eligió dos imágenes aleatorias y las codificó aleatoriamente.
- Los facilitadores y los participantes desconocían su contenido.
- Las imágenes fueron reveladas solo tras el envío de todos los formularios.
- **VR4 – Imagen generada por IA (imagen no existente)**
 - Se redactó un prompt para IA antes de la actividad, sin ejecutarlo.
 - La imagen fue generada automáticamente después del cierre de la sesión, para garantizar que no existía durante el proceso de percepción.
- **VR5 y VR6 – Coordenadas generadas por IA**
 - Una IA seleccionó dos coordenadas geográficas reales al azar.
 - Asociadas a un código y un enlace de Google Maps, que no fue abierto hasta el final.
 - No se conocía si se trataba de ciudad, paisaje natural o elemento humano.
 - Los participantes trabajaron solo con el código ciego.

Este diseño experimental buscó observar si el rendimiento variaba según el grado de “disponibilidad ontológica” del objetivo (conocido por humanos, no observado, o aún inexistente).

2.3 Registro de datos

Todas las sesiones se llevaron a cabo bajo protocolos estandarizados.

- Los participantes escribieron y dibujaron sus impresiones en cuadernos individuales diseñados para tal fin.
- Al finalizar, tomaron una fotografía de la hoja.
- Completaron un formulario digital que incluía:
 - Campos estructurados (categoría del objetivo, color, luminosidad, entorno).
 - Campo libre para descripciones espontáneas.
 - Incluir la fotografía de su hoja de registro para garantizar que no se añadía nada más posteriormente.
- El sistema registraba automáticamente la hora exacta de envío.
- Las imágenes o coordenadas no se consultaron hasta que todos los formularios fueron enviados, para evitar cualquier posible retroalimentación no intencionada.

2.4 Evaluación de los resultados

Dado el carácter complejo y simbólico del fenómeno, se diseñó una estrategia de evaluación con tres enfoques complementarios:

I. Evaluación cuantitativa estructurada

- Aplicada solo a la cuatro primeras actividades; de la VR1 a la VR4 (objetivos visuales definidos).
- Cada formulario fue cotejado con la imagen objetivo según los siguientes criterios:
 - Categoría general (objeto / lugar / animal / comida).
 - Colores predominantes (2 entre 9 opciones).
 - Nivel de luminosidad (escala de 1 a 3).
 - Entorno (interior / exterior / indefinido).
- Se comparó la tasa de aciertos con la distribución esperada por azar.
- Las rondas VR5 y VR6 se excluyeron de este análisis por la ambigüedad inherente a las coordenadas geográficas (no siempre definibles en lugar (interior o exterior) o luminosidad (depende de la hora del día)).

II. Evaluación automatizada mediante inteligencia artificial

- Se elaboró un prompt específico para GPT-4 que, al recibir:
 - La hoja escaneada del participante,
 - La imagen o coordenada objetivo,
 - El contexto del ejercicio,generaba una valoración probabilística de similitud.
- Aunque este análisis es subjetivo por definición, su naturaleza replicable y sistemática ofreció una capa adicional de objetividad metodológica.

III. Evaluación ciega por jueces humanos

- Se contó con dos jueces externos, independientes y escépticos respecto a la VR.
- Se les entregaron las hojas escaneadas (sin autor, sin ronda, sin ningún código) junto a las seis imágenes objetivo.
- Su tarea fue emparejar cada hoja con la imagen que creían que correspondía, sin ninguna otra información.
- Esta evaluación permitió comprobar si, desde una perspectiva ajena y neutral, podía detectarse alguna correspondencia objetiva.

Nota metodológica sobre la probabilidad esperada por azar:

La probabilidad base de acierto en los análisis binomiales no se fijó de forma arbitraria, sino que se estimó a partir de los datos reales proporcionados por los participantes. Cada ejercicio de visión remota incluía varios campos estructurados (categoría, color, luminosidad, entorno), con opciones limitadas. Sin embargo, la probabilidad de acierto en cada campo variaba ligeramente según la cantidad de opciones seleccionadas (por ejemplo, uno o dos colores entre nueve posibles), así como por decisiones individuales en el llenado del formulario.

Por esta razón, se calculó la probabilidad de acierto al azar de manera personalizada para cada participante en cada ronda, en función de sus propias respuestas y del número de opciones posibles en cada caso. Posteriormente, se obtuvo un promedio global de todas estas probabilidades individuales, el cual resultó ser 0.35. Esta cifra, en lugar de 0.32 (que podría considerarse más intuitiva por la naturaleza de las actividades evaluadas), se utilizó como referencia para los análisis binomiales aplicados a los datos del estudio. Cabe señalar que esta elección no infló artificialmente los resultados, ya que, de haberse empleado 0.32 como probabilidad de referencia, el efecto observado habría resultado aún más significativo.

Nota sobre la evaluación cualitativa con IA

Para evaluar la calidad de las descripciones realizadas por los participantes en las sesiones de visión remota, se diseñó un procedimiento de puntuación automatizado mediante un modelo de lenguaje basado en inteligencia artificial (IA). El objetivo de este sistema era generar evaluaciones consistentes y reproducibles que reflejaran la similitud entre el contenido percibido por los participantes y las características del objetivo real.

La IA utilizó una **matriz de puntuación estructurada** de 9 puntos basada en cinco criterios evaluables (formas, metáforas espaciales, colores, tipo de lugar, y contexto simbólico o cultural), con reglas claras de penalización por sobreinclusión (especialmente en el caso de colores), y ajustes automáticos si algún criterio no se aplicaba (ponderación proporcional).

Antes de aplicar el modelo a los datos reales del experimento, se probó el sistema con ejemplos **intencionadamente incompatibles** o incongruentes para calibrar su sensibilidad. Por ejemplo, se introdujo una descripción visual falsa en la que se hablaba de “un payaso lleno de colores,

lila y alegría”, mientras que el objetivo real era una **lápida gris y sobria**, completamente opuesta a la descripción.

Esta prueba dio como resultado una puntuación de **0 sobre 9**, lo que ayudó a establecer un umbral de referencia clara para los **casos de coincidencia nula**. Asimismo, se evaluaron ejemplos con coincidencia casi perfecta, que generaron puntuaciones de 8 o 9 sobre 9.

Este proceso no constituye una validación externa formal, pero sí permite afirmar que el sistema responde con lógica interna y genera puntuaciones acordes a la coherencia entre la percepción y el objetivo real.

Aunque esta evaluación automatizada aporta una capa de objetividad y consistencia, se reconoce que **no ha sido validada contra estándares externos** ni calibrada con bases de datos independientes. Por tanto, sus resultados deben interpretarse como **orientativos y complementarios** a las demás evaluaciones del estudio. En los Anexos se puede consultar el prompt usado.

3. Resultados

3.1 Evaluación cuantitativa (VR1 a VR4)

La evaluación estructurada de las primeras cuatro actividades de visión remota (VR1 a VR4) arrojó resultados claramente superiores al azar. En conjunto:

- **Aciertos totales:** 114
- **Intentos totales:** 196
(48 en VR1, 48 en VR2, 48 en VR3, 52 en VR4)
- **Probabilidad esperada por azar:** ≈ 0.35 por ítem
- **p-valor binomial:** $7,29 \times 10^{-11}$ (extremadamente improbable por azar)

→ Es decir, solo 1 vez en **13.700 millones** de intentos obtendríamos este resultado por pura casualidad

- **Z-score:** 6,41
→ Muy por encima del umbral de significancia (2.0)

Estos datos sugieren que el rendimiento general en este bloque de tareas es estadísticamente significativo y difícilmente atribuible al azar.

3.1.2 Rendimiento por actividad

El siguiente ranking muestra la eficacia de cada actividad, ordenada según el número de aciertos y su significancia estadística:

Puesto	Actividad	Aciertos	Intentos	p-valor binomial	Frecuencia esperada	Z-score	Evaluación
1°	VR3	32	48	4.16e-06	1 en 240.385 veces	4.92	● Muy poco probable por azar
2°	VR1	31	48	1.30e-05	1 en 76.923 veces	4.64	● Muy poco probable por azar
3°	VR4	32	52	5.21e-05	1 en 19.190 veces	4.25	● Muy poco probable por azar
4°	VR2	19	48	0.3611	1 en 3 veces	0.47	● Compatible con el azar

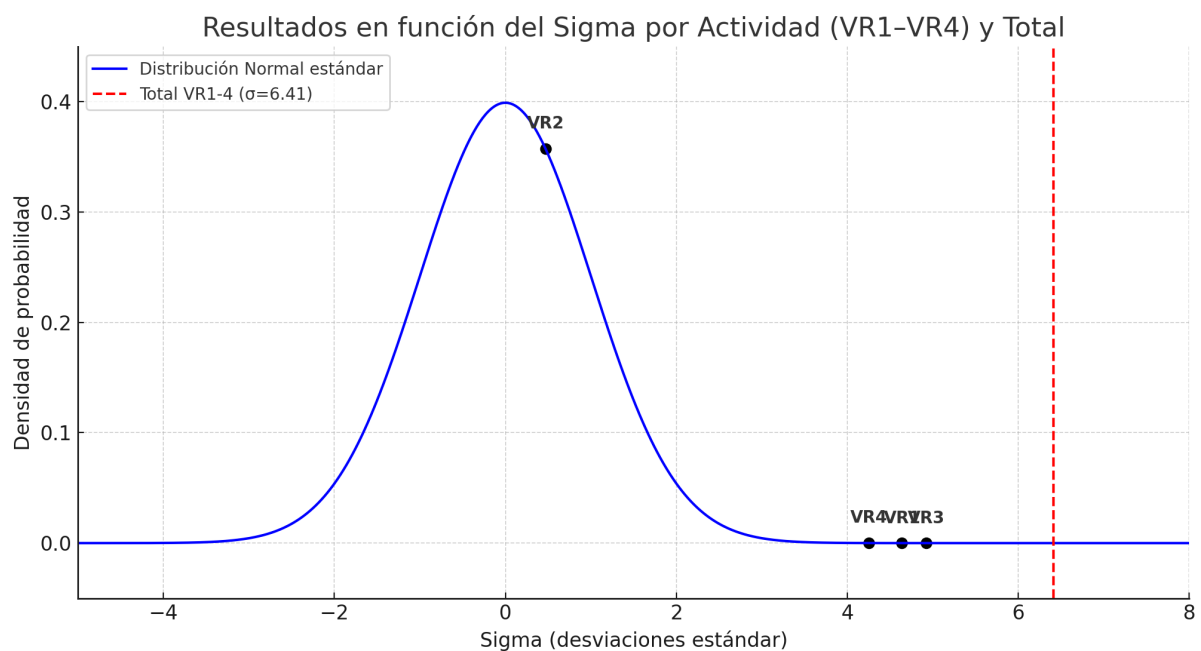


Figura 1. La gráfica muestra los resultados obtenidos en las actividades VR1 a VR4 representados en función de su valor sigma (desviaciones estándar respecto a lo esperado por azar) sobre una distribución normal estándar (curva azul). Cada punto negro corresponde al resultado de una actividad individual, mientras que la línea roja discontinua indica el valor sigma global acumulado de las actividades VR1 a VR4 (≈ 6.41 sigmas), muy alejado de lo esperable bajo la hipótesis nula.

En este contexto, el eje horizontal representa cuántas desviaciones estándar se aleja el resultado observado del valor esperado por azar (media = 0). Valores superiores a 3 sigmas ($\approx p < 0.001$) ya se consideran altamente improbables por azar. Como se observa, **VR1, VR3 y VR4** presentan resultados significativamente alejados de la media, y el resultado global (línea roja) se encuentra **más allá de 6 sigmas**, lo cual equivale a una probabilidad extremadamente baja de ocurrencia por azar ($p \approx 7.29 \times 10^{-11}$).

Este tipo de visualización permite observar de forma intuitiva **la improbabilidad estadística** de los resultados si fueran atribuibles únicamente al azar, reforzando el valor global del conjunto de actividades VR1–VR4.

3.1.3 Rendimiento por participante

Si bien los resultados individuales, analizados uno a uno, no siempre parecen espectaculares, un examen más profundo revela un patrón llamativo. De los 13 participantes, 11 mostraron resultados estadísticamente significativos o con tendencia positiva respecto al azar. Aunque algunos solo rozan el umbral de significancia, el conjunto de sus respuestas —cuando se suman los aciertos por persona— genera una acumulación de evidencia difícilmente atribuible al azar.

Por ejemplo:

- **7 participantes** superaron niveles de significancia estadística fuerte ($p < 0.01$), siendo resultados muy improbables de obtener al azar.
- Incluso quienes no alcanzaron niveles individuales destacables, **contribuyeron positivamente al total acumulado**.
- La **suma total de aciertos individuales** en VR1 a VR4 fue de **114 sobre 196 intentos**, un resultado que, considerado globalmente, tiene un p-valor binomial de $7,29 \times 10^{-11}$, es decir, se esperaría **1 vez en más de 13.700 millones** si fuera por casualidad.

Esto sugiere que el efecto observado puede ser moderado a nivel individual pero consistente en el conjunto, lo cual fortalece la hipótesis de que se trata de un fenómeno real y no aleatorio.

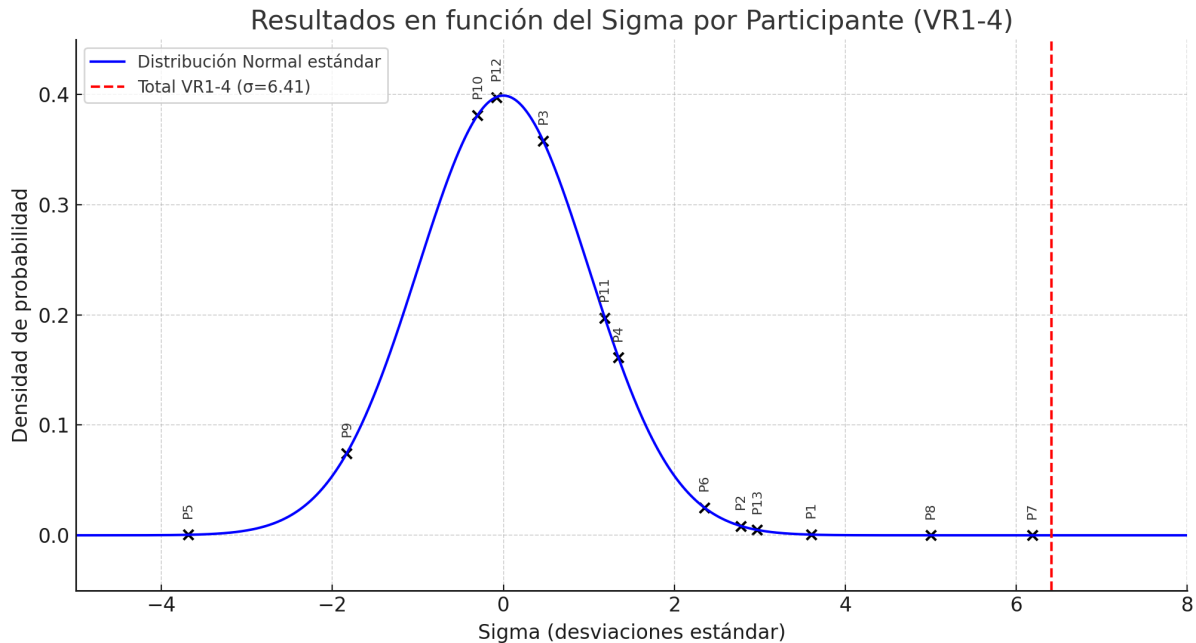


Figura 2. Esta gráfica muestra el rendimiento de cada participante individual en las actividades VR1 a VR4, expresado en función de su valor sigma (es decir, cuántas desviaciones estándar se aleja su rendimiento de lo esperado por azar). Cada marca “X” representa a un participante, identificado con su número (P1 a P13). La curva azul corresponde a una distribución normal estándar (esperada bajo azar), y la línea roja discontinua indica el valor sigma global del grupo completo (≈ 6.41 sigmas).

Como puede observarse, cinco participantes (P1, P2, P6, P8 y especialmente P7) obtuvieron puntuaciones individuales significativamente superiores a lo esperable bajo la hipótesis nula (por encima de 2 o incluso 6 sigmas), lo cual sugiere un rendimiento altamente improbable por simple azar. En cambio, otros participantes (como P5 o P9) se sitúan por debajo de la media esperada, o dentro del rango habitual de fluctuación aleatoria.

Este análisis permite visualizar la **variabilidad interindividual** del fenómeno: aunque el efecto global es altamente significativo, **no se distribuye de forma uniforme entre todos los participantes**, lo cual podría reflejar diferencias en habilidad, atención, experiencia o simplemente aleatoriedad.

3.2 Evaluación cualitativa automatizada

La evaluación cualitativa fue llevada a cabo por una inteligencia artificial mediante un sistema estructurado de puntuación previamente definido. A cada participante se le asignó una

puntuación entre 0 y 9 en función de la coincidencia entre sus percepciones descritas y el objetivo real de cada actividad, valorando criterios como formas, metáforas espaciales, colores, tipo de lugar y contexto simbólico.

Los resultados globales fueron altamente improbables por azar, con un *p-valor* aproximado de 5.5×10^{-7} , lo que equivale a una frecuencia esperada de **1 en 1.800.000 veces** si no hubiera ninguna capacidad perceptiva real implicada.

Evaluación de las actividades

El ranking por actividad reveló que tres de las seis tareas presentaron **tendencias estadísticamente destacables**, especialmente **VR1** ($p = 0.0000$) y **VR2** ($p = 0.0019$), que difícilmente pueden explicarse por azar. En cambio, otras actividades como **VR4**, **VR5** y **VR3** se situaron en un rango compatible con la aleatoriedad.

Puesto	Actividad	Aciertos	Intentos	p-valor	Frecuencia esperada	Z-score	Etiqueta
1º	VR1	8	11	0.0000	1 en 22.335	5.13	 Tendencia
2º	VR2	7	13	0.0019	1 en 533	3.72	 Tendencia
3º	VR6	5	13	0.0438	1 en 23	2.21	 Tendencia
4º	VR4	4	13	0.1414	1 en 7	1.45	 Compatible con azar
5º	VR5	3	12	0.2990	1 en 3	0.85	 Compatible con azar
6º	VR3	2	14	0.6807	1 en 1	-0.17	 Compatible con azar

Global (todas las actividades): $p \approx 3.3 \times 10^{-7} \rightarrow$ Muy poco probable por azar (1 en 3 millones).

Nota: Aunque el estudio contó con 14 participantes, no todos realizaron las seis actividades completas. Tal como se menciona en la sección de participantes, se permitió la no participación en ciertas rondas por motivos personales o fatiga. Por tanto, los valores de “intentos” en esta tabla reflejan únicamente los formularios efectivamente completados y enviados por los participantes, lo que explica por qué el total no alcanza 84 (14×6).

Rendimiento por participante

Los resultados individuales también mostraron señales consistentes de un posible fenómeno. De los 14 participantes, 5 presentaron puntuaciones **estadísticamente significativas** ($p < 0.05$), y otros 5 mostraron **posibles tendencias positivas**. Solo 4 participantes obtuvieron resultados plenamente compatibles con el azar.

Participante	Aciertos	Intentos	p-valor	Frecuencia esperada	Etiqueta
Participante 13	27.0	54	0.0103	1 en 97 intentos	● Estadísticamente significativa
Participante 11	25.25	45	0.0153	1 en 65 intentos	● Estadísticamente significativa
Participante 8	24.75	54	0.0274	1 en 36 intentos	● Estadísticamente significativa
Participante 7	25.75	54	0.0478	1 en 21 intentos	● Estadísticamente significativa
Participante 14	20.0	36	0.0472	1 en 21 intentos	● Estadísticamente significativa
Participante 10	25.5	54	0.0571	1 en 17.5 intentos	● Posible tendencia
Participante 6	21.0	45	0.0690	1 en 14.5 intentos	● Posible tendencia
Participante 3	22.5	54	0.0821	1 en 12 intentos	● Posible tendencia
Participante 5	20.25	45	0.0978	1 en 10 intentos	● Posible tendencia
Participante 2	22.5	54	0.0914	1 en 11 intentos	● Posible tendencia
Participante 4	20.29	45	0.1400	1 en 7 intentos	● Compatible con azar
Participante 9	19.5	54	0.2874	1 en 3.5 intentos	● Compatible con azar
Participante 1	22.0	54	0.5119	1 en 1.95 intentos	● Compatible con azar
Participante 12	14.0	45	0.5487	1 en 1.8 intentos	● Compatible con azar

Resultado global agregado:

$p \approx 5.5 \times 10^{-7} \rightarrow$ Equivale a una probabilidad de **1 en 1.800.000**

● **Muy poco probable por azar**

Rendimiento individual

De los 14 participantes, 5 presentaron puntuaciones **estadísticamente significativas** ($p < 0.05$), y otros 5 mostraron **posibles tendencias positivas**. Solo 4 participantes obtuvieron resultados plenamente compatibles con el azar.

Esto sugiere que, si bien no todos los individuos mostraron un rendimiento destacado en solitario, **la suma de aciertos individuales fue estadísticamente muy relevante**, y el **conjunto de todas las evaluaciones cualitativas mostró un patrón altamente improbable bajo el supuesto de azar puro**.

- **Sobre la metodología de evaluación automatizada**

Como se explicó en la sección metodológica, la IA fue instruida con un prompt diseñado para realizar evaluaciones objetivas en base a cinco criterios: formas visuales, metáforas espaciales, colores percibidos, tipo de lugar anticipado y contexto simbólico o cultural. Se aplicaron penalizaciones automáticas por sobreinclusión de colores y una ponderación proporcional para evitar penalizar contenidos no mencionados. La puntuación final se escaló sobre 9.

Este sistema buscó equilibrar **precisión estadística** con una **lectura cualitativa rica en matices**, manteniendo el criterio de replicabilidad.

3.3. Evaluación con jueces humanos

Además de la evaluación automatizada por IA, se llevó a cabo una prueba independiente con jueces humanos para comprobar si las hojas de visión remota contenían información distintiva reconocible. El procedimiento fue el siguiente:

Dos jueces escépticos, externos al estudio y sin conocimiento previo de los participantes, recibieron por cada sesión una hoja de visión remota y seis posibles objetivos (fotografías de los lugares reales). Se les pidió que ordenaran las imágenes de mayor a menor similitud con la hoja evaluada.

Solo se consideró un acierto si el juez colocaba el objetivo real en la posición correcta.

Resultados

A nivel global, el desempeño fue **muy significativo**:

- **42 aciertos sobre 148 intentos**
- **$p \approx 2.6 \times 10^{-4}$**
- Z-score: 3.82
- Esto significa que un resultado así se esperaría solo **1 vez entre 3.901** intentos por puro azar.

A nivel individual, tres participantes (números 9, 8 y 14) obtuvieron resultados estadísticamente relevantes.

Resultados con jueces humanos

Nº Participante	Aciertos Totales	Intentos Totales	p-valor binomial	Z-score	Probabilidad (1 en)	Etiqueta
Participante 9	8	12	$\approx 1.6\text{e-}04$	4.65	1 en 6.410	● Muy significativo
Participante 8	6	12	$\approx 7.9\text{e-}03$	3.10	1 en 126	● Muy significativo
Participante 14	4	8	$\approx 3.1\text{e-}02$	2.53	1 en 33	● Significativo
Participante 1	4	12	$\approx 1.3\text{e-}01$	1.55	1 en 8	● No significativo
Participante 13	4	12	$\approx 1.3\text{e-}01$	1.55	1 en 8	● No significativo
Participante 11	3	10	$\approx 3.4\text{e-}01$	0.91	1 en 3	● No significativo
Participante 6	3	12	$\approx 4.4\text{e-}01$	0.45	1 en 2	● No significativo
Participante 5	3	12	$\approx 4.4\text{e-}01$	0.45	1 en 2	● No significativo
Participante 10	2	12	$\approx 5.2\text{e-}01$	0.38	1 en 2	● No significativo
Participante 4	2	10	$\approx 6.0\text{e-}01$	0.23	1 en 2	● No significativo
Participante 2	1	12	$\approx 9.0\text{e-}01$	-0.91	1 en 1	● No significativo
Participante 7	1	12	$\approx 9.0\text{e-}01$	-0.91	1 en 1	● No significativo
Participante 12	1	12	$\approx 9.0\text{e-}01$	-0.91	1 en 1	● No significativo

Conclusión:

Aunque la mayoría de los participantes obtuvieron resultados compatibles con el azar, tres de ellos mostraron desempeños claramente por encima del umbral estadístico. Esto refuerza la validez del fenómeno observado, incluso bajo evaluación independiente y con jueces externos que no conocían el origen de los materiales.

3.4. Análisis corregido por pseudorreplicación: rendimiento acumulado por participante (VR1–VR4)

Participante	Aciertos	Intentos	p original	p corregido (FDR)	¿Significativo?
Participante 7	13	16	3.10×10^{-10}	0.000000	✓
Participante 8	13	16	2.90×10^{-7}	0.000002	✓
Participante 1	11	16	1.58×10^{-4}	0.000688	✓
Participante 13	6	8	0.00149	0.004844	✓
Participante 2	9	16	0.00273	0.007119	✓

Para evaluar si los aciertos observados a nivel individual en las actividades VR1 a VR4 podrían deberse al azar, se aplicó una prueba binomial por participante, seguida de una corrección por comparaciones múltiples mediante el método FDR (Benjamini-Hochberg).

De los 13 participantes analizados, **5 mostraron un número de aciertos significativamente superior al esperado por azar**, incluso después de aplicar la corrección estadística. Los p-valores corregidos para estos casos se mantuvieron por debajo del umbral de significancia ($p < 0.05$), reforzando la interpretación de que **estos resultados no pueden atribuirse al azar con un nivel razonable de probabilidad**.

Esta evidencia, junto con los resultados globales del grupo ($p = 7.29 \times 10^{-11}$), respalda la existencia de un fenómeno estadísticamente anómalo en el desempeño del grupo frente a tareas de visión remota bajo condiciones de ciego.

4. Discusión

4.1. Convergencia metodológica

Los resultados obtenidos en este estudio exploratorio sobre visión remota muestran una convergencia inusual entre distintos métodos de evaluación: cuantitativa estructurada, análisis cualitativo automatizado e identificación ciega por parte de jueces independientes. A pesar de tratarse de un estudio no clínico, con un número limitado de participantes y sin pretensiones concluyentes, la consistencia estadística entre estos enfoques apunta a que los participantes podrían haber accedido a información del objetivo mediante mecanismos no convencionales.

Uno de los hallazgos más sólidos es el rendimiento global en las actividades evaluadas cuantitativamente (VR1–VR4), donde se obtuvo un p-valor de $7,29 \times 10^{-11}$. Esta cifra implica que un resultado así solo ocurriría por azar una vez entre más de 13.700 millones de intentos. A esto se suma la evaluación cualitativa automatizada, con un $p \approx 5.5 \times 10^{-7}$ (1 entre 1.800.000), y el juicio ciego con jueces externos, que arrojó un $p \approx 2.6 \times 10^{-4}$ (1 entre 3.901).

Cada uno de los tres métodos de evaluación arrojó resultados estadísticamente significativos, con p-valores extremadamente bajos (entre 10^{-4} y 10^{-11}). Aunque no se calcula una probabilidad conjunta formal, la coincidencia de estas evidencias independientes reduce extremadamente la posibilidad de que los resultados se deban al azar.

Al considerar a los participantes como unidad de análisis y aplicar corrección por pseudorreplicación, se encontró que cinco de ellos mostraron un rendimiento estadísticamente significativo en las primeras cuatro actividades, lo que refuerza la solidez del efecto observado en un subconjunto del grupo.

4.2. Patrón n+1 y desplazamiento temporal

Más allá de los aciertos directos, emergió un patrón inesperado pero notable: en 27 ocasiones, los jueces colocaron la hoja de visión remota justo en la posición inmediatamente posterior al objetivo correcto (posición n+1). Esta desviación sistemática, que tendría una probabilidad de ≈ 0.0127 bajo el azar, sugiere un posible desplazamiento temporal. En otras palabras, algunos participantes podrían haber captado información parcial del objetivo siguiente en la secuencia.

Este tipo de fenómeno ha sido reportado previamente en investigaciones del Stanford Research Institute (SRI) durante los años 70 y 80, donde Russell Targ y Harold Puthoff describieron casos en los que las percepciones coincidían no con el objetivo actual, sino con el siguiente en la cola experimental. Ed May, en el marco del programa STAR GATE, también analizó este fenómeno bajo el término *temporal ambiguity*. Estas observaciones apoyan la hipótesis de que la percepción remota podría no estar limitada por una secuencia temporal lineal, sino sujeta a contaminaciones cronológicas sutiles. Combinando la improbabilidad del patrón $n+1$ con los resultados globales del juicio ciego, la probabilidad conjunta de que ambos eventos se deban al azar cae a aproximadamente 1 entre 303.000.

4.3. Rol del conocimiento previo

Antes de la implementación del sistema con jueces externos, se llevó a cabo una prueba informal con una persona del equipo, conocedora de una de las participantes. Durante esta evaluación preliminar, la juez logró identificar correctamente la hoja correspondiente a una imagen de playa tropical. Curiosamente, su deducción no se basó en los elementos explícitos como “mar” o “cielo” —que aparecían de forma marginal al final de la hoja y que incluso podrían haber inducido a confusión con otra imagen (VR1)—, sino en referencias simbólicas relacionadas con la maternidad y en la aparición de la palabra “casa”, que interpretó como “hogar”. La participante había pasado su embarazo en un entorno muy similar al de la imagen VR4, lo que facilitó esta asociación emocional por parte de la juez, quien conocía detalles íntimos de su vida personal. Este episodio ilustra cómo ciertos contenidos simbólicos o biográficos pueden influir profundamente en la interpretación, y reforzó la decisión de adoptar un sistema de evaluación completamente ciego, mediante jueces externos sin vínculo alguno con los participantes ni acceso a información contextual, garantizando así mayor objetividad y replicabilidad.

4.4. Contenidos simbólicos y lenguaje abstracto

Además del análisis estadístico, algunos casos individuales mostraron características fenomenológicas especialmente llamativas, que evidencian la complejidad de evaluar contenidos simbólicos en visión remota. Un ejemplo especialmente representativo se dio en la

actividad VR6, donde las coordenadas correspondían al Vaticano. Aunque los participantes no conocían el destino, al menos cinco de ellos plasmaron conceptos, dibujos o palabras que evocaban de forma indirecta dicho entorno: referencias como “iglesia”, “cruz”, “monasterio”, cúpulas, formas arquitectónicas monumentales o incluso símbolos como el dorado. Una de las hojas más destacadas incluía elementos como “plaza con mucha afluencia”, “Italia, Roma”, “color oro”, “cruz = religión”, junto con un dibujo esquemático de una cúpula. A pesar de incluir también términos aparentemente discordantes como “Rusia o Siberia”, el conjunto narrativo y visual se articulaba en torno a un campo semántico estrechamente ligado al objetivo real. Este fenómeno sugiere que, en estados de percepción no ordinaria, los contenidos pueden no emerger como descripciones literales, sino como condensaciones simbólicas o resonancias arquetípicas. La dificultad de capturar esta dimensión en análisis cuantitativos refuerza la necesidad de enfoques mixtos que integren evaluación estructurada con análisis cualitativo profundo.

Otro caso sugerente apareció en la sesión correspondiente a Angkor Wat, en la que una participante dibujó una estructura compuesta por formas cuadradas concéntricas, patrones arquitectónicos y una supuesta muralla de piedra, todo ello sin conocer el objetivo. Aunque la hoja incluía palabras como “París” o “torre” que no guardan relación directa con el sitio, la similitud estructural con la disposición aérea de Angkor Wat fue notoria, además del muro de piedra antiguo que dibujó, que también mantenía un símil visual notable con la edificación. Este tipo de patrones visuales sin etiquetas acertadas refuerza la idea de que, en algunos casos, la información puede manifestarse más claramente en forma de geometrías o mapas simbólicos que a través de conceptos verbales. El valor interpretativo de estas imágenes radica en la coherencia estructural más que en la exactitud semántica, y sugiere que ciertos datos podrían emerger desde niveles más abstractos de percepción.

4.5. Nivel de conocimiento del objetivo y percepción remota

Uno de los aspectos exploratorios del diseño fue observar si el rendimiento en visión remota variaba según el nivel de conocimiento consciente del objetivo por parte de algún observador humano. Para ello se estructuraron las actividades con diferentes grados de “disponibilidad ontológica”:

- **VR1:** El objetivo era conocido por los facilitadores del estudio.
- **VR2 y VR3:** Imágenes seleccionadas por una persona externa, desconocidas tanto para facilitadores como para participantes.
- **VR4:** Imagen generada por IA tras la sesión, por lo tanto inexistente en el momento de la tarea.
- **VR5 y VR6:** Coordenadas reales generadas por IA y no visualizadas por ningún humano hasta después del experimento.

Aunque el estudio no fue diseñado para probar esta hipótesis de forma concluyente, los resultados no indican una desventaja asociada a la ausencia de conocimiento humano previo. De hecho:

- **VR5:** $p \approx 5.88e-08$
- **VR6:** $p \approx 4.07e-06$
- **VR4:** $p \approx 5.21e-05$
- **VR1:** $p \approx 1.30e-05$
- **VR3:** $p \approx 4.16e-06$
- **VR2:** $p \approx 0.3611$ (única compatible con azar)

Esto sugiere que **el conocimiento previo del objetivo por parte de un observador humano no parece ser un factor determinante para que se produzca el fenómeno**. Por el contrario, el rendimiento se mantiene incluso en condiciones de ciego extremo o cuando el objetivo aún no ha sido generado. Esta observación abre la puerta a preguntas relevantes sobre la relación entre la consciencia, el tiempo y la accesibilidad de la información en fenómenos de percepción no ordinaria.

En conjunto, los hallazgos sugieren que podría estar ocurriendo un fenómeno genuino, aunque su naturaleza, mecanismos subyacentes y límites requieren aún una investigación más sistemática. Este estudio no pretende probar la existencia objetiva de percepción no local, pero sí aporta una base estructurada y estadísticamente sólida que justifica exploraciones futuras más amplias y controladas.

4.6 Consideraciones sobre el uso de grupo control

Aunque este estudio no incluye un grupo control en sentido estricto (por ejemplo, participantes sin entrenamiento en visión remota realizando las mismas tareas), esto se debe a que su objetivo principal no es evaluar la eficacia de un entrenamiento ni establecer una comparación entre niveles de habilidad. Más bien, el propósito central ha sido investigar si existe algún tipo de rendimiento no atribuible al azar bajo condiciones estrictas de ciego y control experimental.

La incorporación de un grupo control sería especialmente pertinente en estudios cuyo objetivo fuera medir la eficacia de un protocolo de entrenamiento, evaluar diferencias de rendimiento entre grupos o identificar factores moduladores del desempeño. Sin embargo, dado el carácter exploratorio de este trabajo y su enfoque en la detección del fenómeno en sí mismo, se optó por concentrarse en la calidad del diseño ciego y la integridad del registro, más que en la comparación intergrupala.

En cualquier caso, se reconoce que futuros estudios podrían beneficiarse de incluir condiciones de control adicionales (como tareas sin objetivo, con objetivos falsos o con distracción), que permitirían descartar otros factores explicativos no relacionados con percepción no local.

4.7. Significancia estadística vs. relevancia práctica

Aunque en este estudio se han obtenido p-valores muy bajos en algunas pruebas estadísticas, es importante recordar que la **significancia estadística no implica automáticamente una relevancia práctica, ni una demostración concluyente del fenómeno en estudio.**

Un valor-p reducido indica que los resultados observados son poco probables bajo una hipótesis de azar, pero **no garantiza que el efecto sea replicable, consistente o funcionalmente útil.** En el contexto de investigaciones exploratorias como esta, los resultados deben interpretarse como **indicios estadísticos de interés**, pero no como una validación plena del fenómeno de percepción no ordinaria.

Se recomienda que futuras investigaciones complementen el análisis de significancia con **tamaños del efecto**, medidas de **precisión predictiva** (p.ej., sensibilidad/especificidad) y, en última instancia, **replicación independiente** bajo condiciones controladas.

5. Conclusión

Los resultados obtenidos a lo largo de las distintas fases del estudio sugieren de forma consistente la existencia de un fenómeno anómalo difícilmente atribuible al azar. Tanto en la evaluación estructurada de las sesiones de visión remota como en la valoración cualitativa y el juicio ciego por parte de evaluadores independientes, los datos presentan patrones estadísticamente significativos.

En la **evaluación cuantitativa estructurada (VR1–VR4)**, los aciertos globales superaron ampliamente lo esperable por azar ($p \approx 7,29 \times 10^{-11}$), con una mayoría de participantes mostrando un rendimiento individual significativo o en tendencia positiva. Actividades específicas como VR3 y VR1 mostraron resultados especialmente sólidos, con niveles de acierto improbables incluso bajo análisis binomial conservador.

En la **evaluación cualitativa automatizada**, basada en un protocolo riguroso asistido por IA, también se alcanzó una significación global muy elevada ($p \approx 5.5e-07$). La mayoría de los participantes obtuvieron puntuaciones superiores a lo esperado, y las mejores sesiones mostraron una alineación estructural, simbólica y contextual con los objetivos sorprendentemente precisa.

La **evaluación con jueces independientes**, realizada en ciego y sin contacto con los participantes, reveló igualmente un rendimiento global muy significativo ($p \approx 2.6e-04$). Algunos participantes destacaron de forma individual ($p < 0.001$), a pesar de la alta exigencia del método.

Un fenómeno adicional refuerza esta improbabilidad: se observó una desviación sistemática tipo **n+1**, en la que los jueces clasificaban la hoja de visión remota como correspondiente al objetivo siguiente. Este patrón, poco probable por azar ($p \approx 0.0127$), ha sido descrito en estudios previos sobre percepción anómala y podría reflejar una forma de **solapamiento temporal** o **contaminación perceptiva entre objetivos consecutivos**.

Cuando se considera conjuntamente la improbabilidad de los resultados del juicio ciego y la aparición del patrón $n+1$, la probabilidad combinada de que ambos eventos se debieran al azar cae a aproximadamente **1 entre 303.000**.

En conjunto, los datos no sólo refuerzan la validez de la experiencia como exploración experimental, sino que abren interrogantes legítimos sobre los mecanismos implicados en la percepción no ordinaria. Si bien no puede afirmarse con rotundidad la naturaleza del fenómeno, su consistencia estadística, variedad de métodos y replicabilidad entre participantes invitan a una exploración científica más profunda.

6. Agradecimientos

Queremos expresar nuestro profundo agradecimiento a Virginia Ortega, David Font, Manel López, Pol Reinald Vives, Anna Buxaderas, Pedro Peña, Silvia Branco, Esther Torrell Barrado, Irene González Acero y a todas las personas que participaron en este estudio de manera voluntaria y comprometida. Su apertura, honestidad y disposición a colaborar fueron fundamentales para el desarrollo del trabajo.

Agradecemos también a los facilitadores, al equipo de evaluación externa y a quienes contribuyeron con su conocimiento técnico, metodológico y logístico. Este proyecto no habría sido posible sin el entusiasmo y la confianza depositada por cada uno de ellos.

7. Referencias

May, E. C., Marwaha, S. B., & James, C. L. (2014). *The Star Gate Archives: Reports of the United States Government Sponsored Psi Program, 1972–1995* (Vols. 1–4). McFarland & Company.

Puthoff, H. E., & Targ, R. (1976). *A perceptual channel for information transfer over kilometer distances: Historical perspective and recent research*. Proceedings of the IEEE, 64(3), 329–354. <https://doi.org/10.1109/PROC.1976.10113>

Targ, R. (2012). *The Reality of ESP: A Physicist's Proof of Psychic Abilities*. Quest Books.

Targ, R., & Harary, K. (1984). *The Mind Race: Understanding and Using Psychic Ability*. Villard Books.

Utts, J. (1995). *An assessment of the evidence for psychic functioning*. Journal of Scientific Exploration, 10(1), 3–30.

Bem, D. J. (2011). *Feeling the future: Experimental evidence for anomalous retroactive influences on cognition and affect*. Journal of Personality and Social Psychology, 100(3), 407–425. <https://doi.org/10.1037/a0021524>

Radin, D. (2006). *Entangled Minds: Extrasensory Experiences in a Quantum Reality*. Paraview Pocket Books.

Tart, C. T. (2009). *The End of Materialism: How Evidence of the Paranormal is Bringing Science and Spirit Together*. New Harbinger Publications.

Krippner, S., & Friedman, H. L. (2010). *Mysterious Minds: The Neurobiology of Psychics, Mediums, and Other Extraordinary People*. Praeger.

Grof, S. (2000). *Psychology of the Future: Lessons from Modern Consciousness Research*. SUNY Press.

7. Anexos

- **Imágenes objetivo utilizadas**

VR1



VR2



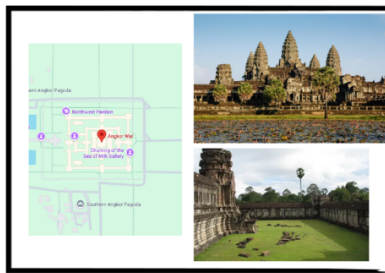
VR3



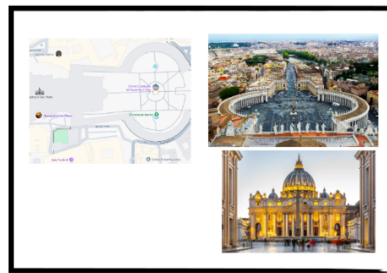
VR4



VR5



VR6



VR1 – Ciutat de les arts i les ciències de valencia.

VR2 – Pícnic

VR3 – Muro con ventana – norte de África

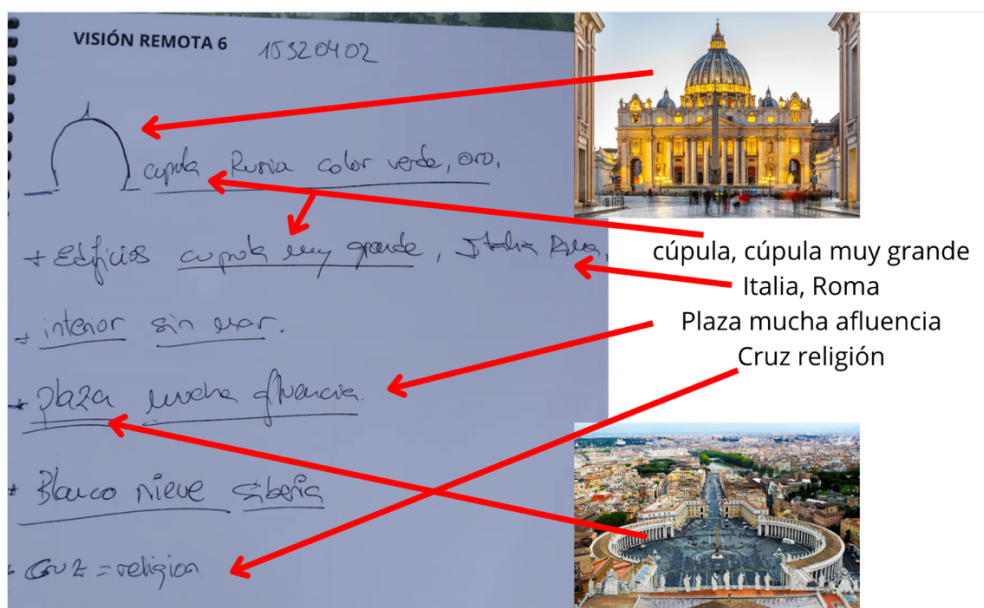
VR4 – Palmera en la playa (IA)

VR5 – Angkor Wat

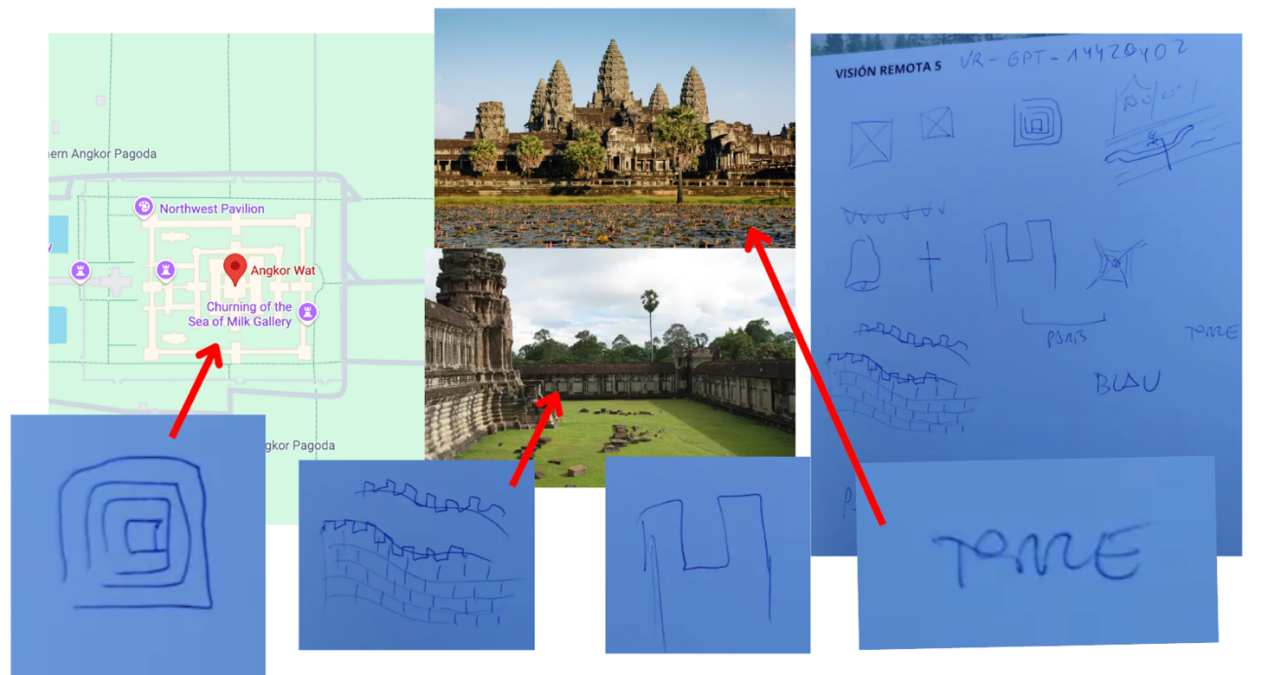
VR6 – Ciudad del Vaticano

- **Ejemplos relevantes citados en el estudio**

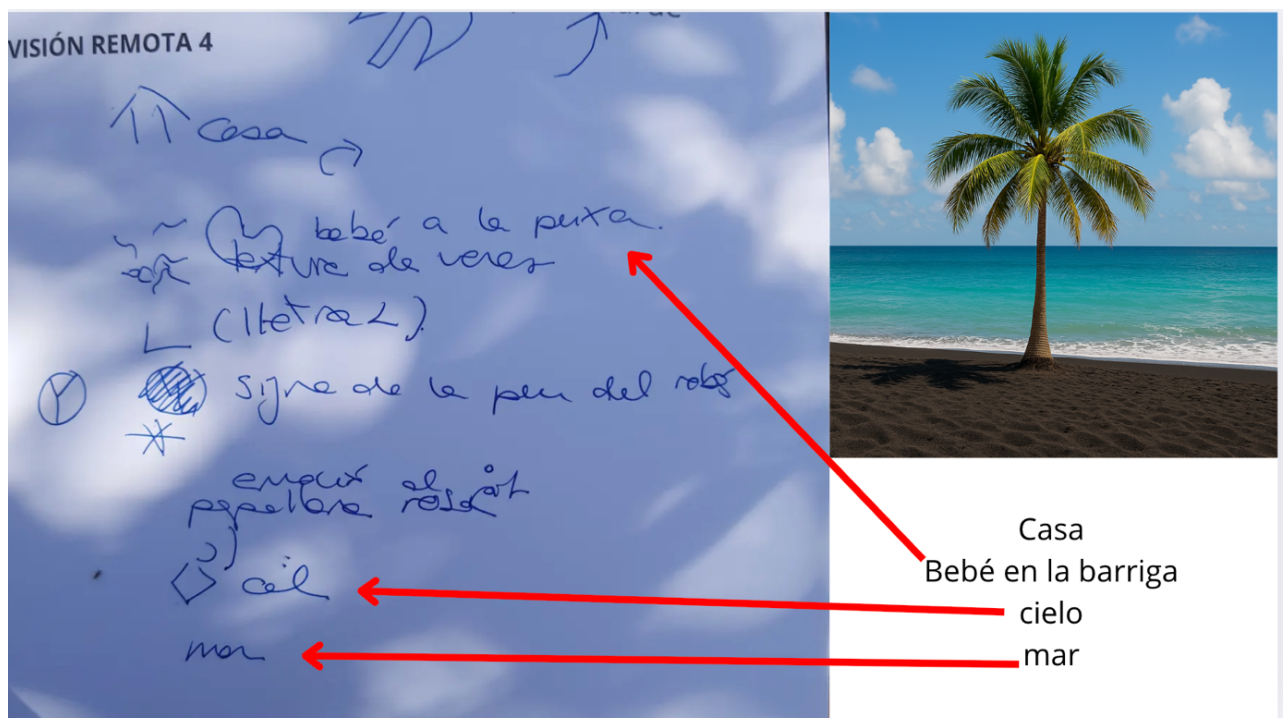
EJEMPLO VR6 DE UN PARTICIPANTE



EJEMPLO VR5 DE UNA PARTICIPANTE



EJEMPLO VR4 DE UNA PARTICIPANTE



PROMPT ESTRUCTURADO PARA EVALUACIÓN DE VISIÓN REMOTA

(con ponderación automática y penalización por sobreinclusión)

 **INSTRUCCIONES** Se te proporcionarán tres entradas para cada participante: 1. Imagen de la hoja de visión remota escrita durante la sesión (con dibujos, palabras, símbolos o frases). 2. Imagen del objetivo real (fotografía o coordenadas de Google Maps). 3. Contenido del formulario previo al envío (colores, formas, descripciones anticipadas), que sirve como respaldo de hora y registro de lo percibido en ese momento. Tu tarea es realizar una evaluación objetiva, proporcional y fundamentada, aplicando la siguiente matriz estándar de puntuación, sin evaluar coherencia entre hoja y formulario (pues ambos reflejan el mismo contenido desde ángulos distintos).  **MATRIZ DE EVALUACIÓN ESTÁNDAR**

Criterio	Máx. Puntos
1. Formas y estructuras visuales	2
2. Conceptos espaciales o metafóricos (puente, capas, unión, separación, envoltura...)	2
3. Colores anticipados	1
4. Tipo de lugar anticipado	1
5. Contexto simbólico o cultural relacionado	1

INSTRUCCIONES 1. Formas y estructuras visuales 0 = sin relación; 1 = coincidencia parcial; 2 = clara similitud estructural

2. Conceptos espaciales o metafóricos (puente, capas, unión, separación, envoltura...) 0 = no presentes o irrelevantes; 1 = parcialmente alineados; 2 = relevantes y aplicables al objetivo

3. Colores anticipados 1 Evalúa precisión y especificidad. Aplica penalización por sobreinclusión (tabla más abajo)

4. Tipo de lugar anticipado 1 1 = si describe correctamente el entorno del objetivo (ej. edificio, exterior, estructura); 0 = si es incompatible o erróneo

5. Contexto simbólico o cultural relacionado 1 1 = si hay referencias a elementos culturales o estéticos coherentes con el objetivo (estilo, país, función simbólica, materiales)

 **PENALIZACIÓN POR SOBREINCLUSIÓN DE COLORES** N° de colores mencionados N° que coinciden con el objetivo Puntuación

N° de colores mencionados	N° que coinciden con el objetivo	Puntuación
1-3	≥2	1.0
1-3	1	0.5
4-5	≥2	0.75
6-8	≥2	0.5
≥9	≥2	0.25
≥6	0-1	0

 **PONDERACIÓN AUTOMÁTICA** Si uno o más criterios no fueron abordados por el participante (por ejemplo, no se mencionaron colores o metáforas):

Puntuación Total Final = (Puntos Obtenidos / Puntos Posibles Aplicables) × 9 Esto mantiene la escala sobre 9 sin penalizar omisiones no intencionadas.  **FORMATO DE PRESENTACIÓN DE RESULTADOS (ESTÁNDAR)** plaintext Copia Modifica Puntuación Total (ponderada): X.X de 9 Etiqueta: [ Muy poco probable por azar /  Tendencia /  No significativo] P_valor_Estimado: 0.00XXX Frecuencia_Estimada: 1 en XXX Evaluación por criterios: 1. Formas y estructuras visuales: X / 2 [Explicación cualitativa breve] 2. Metáforas espaciales / estructurales: X / 2 [Explicación cualitativa breve] 3. Colores anticipados

(formulario): $X / 1$ [Mención de colores, coincidencias y penalización aplicada] 4. Tipo de lugar (formulario): $X / 1$ [Justificación clara del entorno percibido vs real] 5. Contexto simbólico o cultural: $X / 1$ [Relación entre símbolos/metáforas culturales y el objetivo] Cálculo final: Puntos obtenidos: $X.X$ Puntos posibles aplicables: $X (X.X / X) \times 9 = X.X \rightarrow$ Redondeado a $X.X$ de 9 para consistencia conservadora (si aplica). 1. Imagen de la hoja de visión remota escrita durante la sesión (con dibujos, palabras, símbolos o frases). 2. Imagen del objetivo real (fotografía o coordenadas de Google Maps). (misma fotografía Picnic con alimentos variados) 3. Contenido del formulario previo al envío (colores, formas, descripciones anticipadas), que sirve como respaldo de hora y registro de lo percibido en ese momento.

- **Acceso a material complementario**

Los resultados individuales por participante están disponibles como material complementario bajo solicitud motivada, dado que el análisis principal se realizó sobre datos agregados. Asimismo, las grabaciones, hojas escaneadas y otros materiales audiovisuales generados durante el estudio no se publican en este informe para proteger la privacidad de los participantes. No obstante, pueden ponerse a disposición de investigadores o evaluadores independientes que lo soliciten de forma motivada, bajo acuerdos de confidencialidad y con el consentimiento expreso de las personas involucradas.