



MANUSIA MEMILIKI "REMOTE TOUCH"

— INDRA SENTUHAN JARAK JAUH —

YANG SEBELUMNYA HANYA DIKETAHUI DIMILIKI OLEH BEBERAPA HEWAN

“ Melalui kepekaan sentuhan yang halus, manusia mampu merasakan dunia bahkan sebelum menyentuhnya secara langsung. ”



Oleh:
Prof Rudy C Tarumingkeng, PhD
www.rudyc.com/cv.pdf
AI - Data analyst
IBM – ASMI

1 APA ITU REMOTE TOUCH?

Remote touch adalah kemampuan mendeteksi dan mengidentifikasi objek tersembunyi tanpa kontak langsung, hanya melalui getaran atau perubahan mekanik yang merambat dalam suatu medium (seperti pasir, tanah, atau butiran granular lainnya).



Intinya:

Otak manusia dapat membaca "jejak mekanik" di medium granular sebelum menyentuh objek secara langsung.

2 BUKTI ILMIAH TERKINI

Studi Chen, Crucianelli, Versace & Jamone (2025) membuktikan manusia mampu melakukan remote touch di dalam pasir.



Partisipan: 12 orang dewasa sehat



Metode: Menemukan lokasi bola tersembunyi di dalam pasir dengan jari di permukaan



Hasil: Akurasi rata-rata 70% (signifikan) pada jarak hingga 5–8 cm

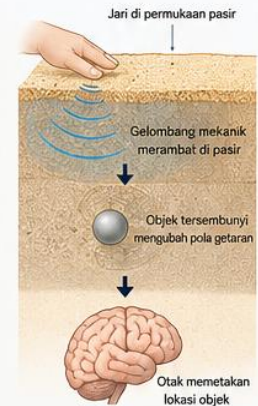


Makna: Manusia mampu mendeteksi perubahan mekanik yang sangat halus sebelum kontak langsung.

Sumber: Chen, R., Crucianelli, L., Versace, R., & Jamone, L. (2025). Exploring Tactile Perception for Object Localization in Granular Media: A Human and Robotic Study. ICDL 2025. <https://doi.org/10.1109/ICDL63968.2025.11204359>

3 BAGAIMANA REMOTE TOUCH BEKERJA?

- 1 Jari menggerakkan sedikit permukaan pasir.
- 2 Gangguan mekanik merambat sebagai gelombang elastik dalam pasir.
- 3 Saat gelombang menabrak objek tersembunyi, terjadi perubahan pola getaran.
- 4 Reseptor mekanik di kulit menangkap perubahan ini.
- 5 Otak memproses informasi dan memperkirakan lokasi objek.



4 BUKAN HAL BARU BAGI ALAM

Beberapa hewan telah lama memiliki kemampuan serupa.



Sandpiper

Mendeteksi mangsa (cacing) di bawah pasir melalui getaran kecil.



Ibis

Menemukan makanan di lumpur keruh berkat kepekaan mekanik di paruhnya.



Kiwi

Meraba tanah dengan paruh untuk mencari serangga tanpa melihat.

Studi terbaru menunjukkan: Manusia juga dapat melakukannya!

5 MEKANISME NEUROBIOLOGIS

Remote touch melibatkan sistem somatosensorik yang sangat peka.



- Reseptor mekanik (Merkel, Meissner, Pacinian, Ruffini)
- Jalur saraf aferen membawa sinyal ke otak
- Korteks somatosensorik menginterpretasikan pola getaran
- Integrasi multisensori meningkatkan akurasi

6 IMPLIKASI DAN APLIKASI

- Robotika & AI**
Robot bisa meniru kemampuan ini untuk navigasi taktil di lingkungan tertutup.
- Medis & Rehabilitasi**
Membantu penyandang tunanetra atau pemulihan sensori.
- Eksplorasi & SAR**
Mendeteksi objek tersembunyi di reruntuhan, longsor, atau tanah.
- Pendidikan Sains**
Membuka cara baru mengajarkan fisika gelombang dan persepsi manusia.
- Desain Produk**
Meningkatkan antarmuka haptic yang lebih alami dan intuitif.

8 KETERBATASAN & TANTANGAN

- Masih dalam tahap awal riset (sampel kecil).
- Terbatas pada medium tertentu (pasir kering, gula, biji plastik).
- Dipengaruhi faktor: ukuran butiran, kedalaman objek, kelembaban, dan tekanan jari.
- Perlu latihan untuk meningkatkan kepekaan.

⚠ Bukan telepati atau kemampuan paranormal – ini adalah persepsi fisik berbasis gelombang mekanik.

9 APA YANG DAPAT KITA LAKUKAN?

- Melatih kepekaan sentuhan melalui latihan terstruktur.
- Mengembangkan teknologi haptic yang terinspirasi alam.
- Menggabungkan AI dan analitik data untuk memetakan pola getaran kompleks.
- Mendorong kolaborasi interdisipliner: neurosains, fisika, robotika, dan desain.

“ Ilmu pengetahuan mengungkapkan karya Tuhan di alam semesta, dan manusia diundang untuk terus belajar, meneliti, dan memanfaatkannya bagi kemuliaan-Nya dan kebaikan sesama. ”

10 KESIMPULAN

Manusia memiliki kemampuan remote touch: indra sentuhan jarak jauh yang sebelumnya hanya diketahui pada beberapa hewan.

- ✓ Terbukti melalui penelitian ilmiah modern.
- ✓ Bekerja melalui gelombang mekanik di media granular.
- ✓ Buka peluang besar untuk teknologi, kesehatan, dan eksplorasi.
- ✓ Masih perlu riset lebih lanjut untuk memahami batas dan potensinya.

💡 Kepekaan sentuhan adalah anugerah alamiah yang menghubungkan manusia dengan dunia secara lebih dalam dan menakjubkan.

REFERENSI UTAMA

Chen, R., Crucianelli, L., Versace, R., & Jamone, L. (2025). Exploring Tactile Perception for Object Localization in Granular Media: A Human and Robotic Study. Proceedings of the IEEE International Conference on Development and Learning (ICDL 2025), 1–8. <https://doi.org/10.1109/ICDL63968.2025.11204359>

PESAN PENUTUP

Temuan ini mengingatkan kita bahwa kemampuan manusia masih banyak yang tersembunyi. Dengan keingintahuan, ketekunan, dan kolaborasi ilmu, kita dapat membuka cakrawala baru bagi peradaban yang lebih cerdas, peka, dan berdaya guna.

TENTANG PENULIS

Prof Rudy C Tarumingkeng, PhD
AI – Data analyst, IBM – ASMI
www.rudyc.com/cv.pdf



MANUSIA MEMILIKI "REMOTE TOUCH" INDRA SENTUHAN JARAK JAUH YANG SEBELUMNYA DIKENAL PADA BEBERAPA HEWAN

Penjelasan Naratif, Ilmiah dan Interdisipliner

Oleh:

Prof Ir Rudy C Tarumingkeng, PhD

www.rudyct.com/cv.pdf

AI - Data Analyst, IBM - ASMI

RudyCT Academic Series | 2026

Abstrak

Selama berabad-abad, sentuhan manusia dipahami terutama sebagai indra proksimal: kita merasakan benda ketika kulit bersentuhan langsung dengan benda tersebut. Penelitian eksperimental yang dipublikasikan pada 2025 oleh Zhengqi Chen, Laura Crucianelli, Elisabetta Versace, dan Lorenzo Jamone menantang batas sederhana itu. Dalam eksperimen menggunakan pasir sebagai medium granular, partisipan manusia dapat mendeteksi keberadaan objek tersembunyi sebelum ujung jari menyentuh objek. Kemampuan tersebut disebut remote touch, yaitu persepsi taktil terhadap objek yang tidak sedang bersentuhan langsung dengan reseptor, melalui isyarat mekanik yang merambat di dalam medium. Hasil awal memperlihatkan bahwa manusia dapat mencapai precision sekitar 70 persen pada rentang deteksi yang diprediksi model fisik. Temuan ini memiliki kemiripan fungsional dengan kemampuan yang telah lama dikenal pada sandpiper, plover, ibis, kiwi, dan beberapa burung pencari makan lain yang menggunakan reseptor mekanik pada ujung paruh untuk mendeteksi mangsa tersembunyi. Artikel ini menjelaskan konsep remote touch secara kritis: mekanisme fisika medium granular, neurobiologi sentuhan manusia, perbandingan dengan hewan, desain eksperimen 2025, implikasinya bagi AI dan robotika, kedokteran, teknologi asistif, arkeologi, serta epistemologi persepsi. Kesimpulan utama adalah bahwa temuan ini memperluas pemahaman tentang medan reseptif sentuhan manusia, tetapi belum membenarkan penyebutan remote touch sebagai "indra ketujuh" yang sepenuhnya terpisah, apalagi sebagai fenomena paranormal. Yang ditemukan ialah suatu

kemampuan somatosensorik yang sangat halus, berbasis sinyal mekanik nyata, yang baru mulai dipetakan batas, variasi individual, dan mekanisme sarafnya.

Kata Kunci

remote touch; sentuhan jarak jauh; somatosensori; mekanoreseptor; vibrotaktil; medium granular; pasir; Pacinian corpuscle; persepsi taktil; sandpiper; bill-tip organ; AI; robotika; haptics; teologi sains; tubuh manusia; ciptaan.

Pendahuluan: Ketika Batas Sentuhan Ternyata Lebih Luas

Kita biasanya mengatakan bahwa mata melihat dari jauh, telinga mendengar dari jauh, sedangkan kulit harus “menyentuh” supaya dapat mengetahui sesuatu. Dalam klasifikasi sederhana seperti itu, penglihatan dan pendengaran disebut indra distal karena sumber informasi dapat berada pada jarak tertentu, sementara sentuhan dianggap indra proksimal. Pengalaman sehari-hari tampaknya mendukung pandangan tersebut. Kita baru mengetahui permukaan meja itu kasar setelah jari menyentuhnya; kita baru merasakan panas cangkir ketika tangan mendekat atau memegangnya; dan kita baru mengenali tekstur kain melalui kontak langsung. Namun, ilmu persepsi modern memperlihatkan bahwa batas antarindra tidak selalu setegas metafora tersebut.

Pada November 2025 University College London dan Queen Mary University of London mengumumkan hasil studi yang menunjukkan bukti pertama remote touch pada manusia. Dua belas partisipan diminta menggerakkan jari dengan lembut di dalam pasir dan menentukan keberadaan sebuah kubus yang dikubur sebelum jari mereka benar-benar mengenai kubus itu. Analisis fisik dan perilaku menunjukkan bahwa partisipan dapat memanfaatkan perubahan kecil pada gerakan serta resistansi butiran pasir yang dipengaruhi oleh benda tersembunyi. Dalam rentang yang diperkirakan secara fisik dapat dideteksi, precision manusia dilaporkan sekitar 70 persen. Studi tersebut dipublikasikan pada IEEE International Conference on Development and Learning (ICDL) dengan <https://DOI.org/10.1109/ICDL63968.2025.11204359> .

Temuan ini menarik karena istilah remote touch sebelumnya terutama dikenal dalam zoologi sensorik. Burung seperti sandpiper dan plover dapat menemukan organisme kecil yang terkubur di lumpur atau pasir dengan memasukkan paruh dan membaca getaran atau perubahan medan tekanan. Kiwi dan ibis juga menunjukkan adaptasi serupa. Pada hewan-hewan tertentu, anatomi ujung paruh mengandung kumpulan mekanoreseptor yang sangat padat, terutama Herbst corpuscles, yang terhubung dengan saraf trigeminal. Sistem ini memungkinkan informasi mekanik dari medium diterjemahkan menjadi sinyal saraf sebelum paruh menyentuh langsung mangsanya.

Penting untuk segera menghilangkan satu kesalahpahaman. “Jarak jauh” pada remote touch bukan berarti manusia dapat merasakan benda yang berada beberapa meter di balik dinding, atau mengetahui objek tanpa adanya jalur fisik yang membawa informasi. Remote touch dalam

konteks penelitian ini memerlukan medium yang dapat mentransmisikan perubahan mekanik. Jari berinteraksi dengan pasir; objek yang terkubur mengubah pola perpindahan, tekanan, dan resistansi di antara butiran; kulit dan sistem saraf mendeteksi akibat mekanik itu. Dengan demikian, remote touch lebih tepat dipahami sebagai perluasan jangkauan informasi taktil melalui medium daripada sentuhan tanpa sebab fisik.

Secara epistemologis, temuan ini mengingatkan bahwa apa yang disebut “indra” bukan selalu lima kotak tertutup. Manusia memiliki sistem vestibular untuk keseimbangan, propriosepsi untuk posisi anggota tubuh, interoception untuk keadaan internal, nociception untuk rangsangan berpotensi merusak, thermoception untuk temperatur, dan mekanisme somatosensorik lain. Karena itu ungkapan populer “indra keenam” atau “indra ketujuh” dapat berguna untuk komunikasi publik, tetapi secara ilmiah harus diperlakukan sebagai metafora. Pertanyaan yang lebih tepat bukan berapa jumlah indra manusia, melainkan jenis informasi fisik apa yang dapat dideteksi, oleh reseptor mana, melalui jalur saraf apa, pada ambang berapa, dan untuk tujuan perilaku apa.

1. Apa yang Dimaksud dengan Remote Touch?

Remote touch adalah kemampuan memperoleh informasi taktil mengenai suatu objek tanpa kontak langsung antara objek target dan organ sensorik, karena objek tersebut mengubah sinyal mekanik yang merambat melalui medium di sekitarnya. Definisi ini penting karena menempatkan fenomena pada kerangka mekanosensasi. “Remote” menunjuk pada tidak adanya kontak langsung dengan target; “touch” menunjuk pada jenis informasi mekanik yang akhirnya diterima oleh sistem somatosensorik.

Bayangkan sebuah batu kecil terkubur beberapa sentimeter di bawah pasir. Ketika jari digerakkan menyapu atau merake pasir di dekatnya, setiap butir pasir tidak bergerak secara bebas. Butiran bersentuhan, saling mendorong, membentuk rantai gaya, dan memindahkan tekanan. Kehadiran batu mengubah pola aliran lokal. Jari mungkin belum mengenai batu, tetapi kulit merasakan perubahan mikroskopik pada hambatan dan getaran akibat interaksi antara jari, pasir, dan batu. Otak kemudian dapat mengklasifikasikan pola tersebut sebagai tanda adanya objek.

Dalam fisika granular, medium seperti pasir memiliki sifat yang berbeda dari cairan biasa dan benda padat kontinu. Ia dapat mengalir, tetapi juga menanggung beban melalui jaringan kontak antarbutir. Ketika sebuah pengganggu digerakkan, distribusi gaya tidak seragam. Objek keras yang terkubur menciptakan batas yang memantulkan atau mengubah propagasi gangguan mekanik. Sinyal-sinyal inilah yang menjadi kandidat sumber informasi bagi remote touch manusia.

Dengan demikian, remote touch bukan sebuah “energi misterius”. Ia berada dalam keluarga fenomena yang sangat familiar: getaran dari kereta dapat dirasakan melalui rel; seseorang dapat mengetahui mesin menyala melalui getaran lantai; tongkat dapat memperluas rasa sentuhan ke ujungnya; dokter dapat melakukan palpasi dengan membaca perubahan resistansi jaringan; dan

pengguna alat dapat merasakan karakter permukaan melalui gaya yang merambat lewat alat. Kebaruan studi 2025 adalah demonstrasi kuantitatif bahwa ujung jari manusia dapat menggunakan perubahan mekanik di granular medium untuk melokalisasi benda tersembunyi sebelum kontak langsung.

Dalam bahasa ilmu kognitif, hal ini memperluas konsep receptive field atau medan reseptif. Biasanya medan reseptif reseptor kulit dibayangkan sebagai area kulit yang jika dirangsang akan mengubah aktivitas neuron tertentu. Pada tingkat fungsional, alat dan medium dapat memperluas “ruang efektif” tempat informasi menjadi tersedia. Ketika seseorang menggunakan tongkat, misalnya, ujung tongkat menjadi semacam ekstensi sensorik dari tangan. Remote touch di pasir menunjukkan bentuk ekstensi yang lebih halus: medium granular sendiri menjadi bagian dari rantai informasi sensorimotor.

2. Dari Sandpiper ke Manusia: Jejak Biologi Komparatif

Jauh sebelum remote touch diuji pada manusia, ahli zoologi telah mempelajari burung pencari makan yang harus menemukan mangsa tanpa mengandalkan penglihatan. Sandpiper, red knot, plover, ibis, dan kiwi mencari invertebrata yang tersembunyi di lumpur, pasir, atau tanah. Dalam lingkungan buram seperti itu, penglihatan tidak cukup. Seleksi alam menghasilkan strategi sensorik yang mengekstrak informasi mekanik dari substrat.

Pada sejumlah burung, ujung paruh memiliki bill-tip organ yang berisi banyak mekanoreseptor dan serabut saraf. Pada shorebird dan ibis, Herbst corpuscles berperan penting sebagai reseptor getaran. Struktur tulang paruh memperlihatkan banyak foramina neurovaskular yang berasosiasi dengan jaringan sensorik. Du Toit, Chinsamy, dan Cunningham (2020) bahkan menelusuri asal evolusioner organ vibrotaktil tersebut jauh ke dalam sejarah burung, menunjukkan bahwa kapasitas mekanosensorik pada paruh memiliki akar evolusioner yang sangat tua.

Penelitian 2024 tentang lingkungan pencarian makan menunjukkan bahwa keberhasilan remote tactile foraging dapat dipengaruhi kandungan air substrat. Hal itu masuk akal secara fisik karena kelembapan mengubah hubungan antarbutir dan cara tekanan atau getaran merambat. Artinya, remote touch bukan kemampuan biner yang “ada atau tidak ada”, melainkan performa yang bergantung pada medium, anatomi reseptor, cara gerak, dan karakter target.

Studi perkembangan yang dipublikasikan pada 2026 menunjukkan bahwa ciri anatomi organ ujung paruh pada shorebird precocial sudah hadir pada juvenil, konsisten dengan kebutuhan mereka untuk mencari makan sendiri segera setelah menetas. Temuan ini menegaskan bahwa pada hewan tertentu remote touch benar-benar merupakan bagian integral ekologi sensorik, bukan sekadar efek samping perilaku.

Perbandingan dengan manusia justru menarik karena manusia tidak memiliki bill-tip organ khusus. Kita mempunyai kulit glabrous pada ujung jari dengan beberapa kelas mekanoreseptor: Merkel, Meissner, Ruffini, dan Pacinian corpuscles. Setiap kelas memiliki sifat adaptasi, ukuran medan reseptif, dan sensitivitas frekuensi yang berbeda. Pacinian corpuscles sangat peka

terhadap getaran frekuensi relatif tinggi dan perubahan mekanik yang cepat, sehingga secara konseptual mempunyai kemiripan fungsi dengan reseptor lamelar seperti Herbst corpuscles pada burung, walaupun anatomi, konteks evolusi, dan penggunaannya berbeda.

Karena itu kita sebaiknya menghindari klaim bahwa manusia “memiliki organ sandpiper tersembunyi”. Yang lebih akurat adalah bahwa sistem mekanosensorik manusia yang sudah dikenal ternyata dapat mengekstrak informasi dari lingkungan granular dengan cara yang sebelumnya belum didemonstrasikan secara sistematis. Ini merupakan contoh convergent functional solution: organisme berbeda dapat memanfaatkan hukum fisika yang sama dengan perangkat biologis yang berbeda.

3. Neurobiologi Sentuhan Manusia dan Mengapa Remote Touch Mungkin Terjadi

Kulit manusia bukan sekadar pembungkus tubuh. Ia adalah organ sensorik yang kompleks. Pada ujung jari terdapat kepadatan reseptor tinggi yang memungkinkan diskriminasi spasial halus, pembacaan tekstur, kontrol genggaman, dan manipulasi alat. Rangsangan mekanik mendeformasi kulit dan struktur reseptor, membuka kanal ion mekanosensitif, menghasilkan potensial reseptor, lalu impuls saraf dikirim melalui saraf perifer menuju medula spinalis, batang otak, thalamus, dan korteks somatosensorik.

Merkel endings relatif penting untuk tekanan statis, bentuk, dan tepi; Meissner corpuscles peka terhadap perubahan rendah-frekuensi dan slip; Pacinian corpuscles sangat sensitif terhadap vibrasi dan perubahan cepat; Ruffini endings merespons regangan kulit. Dalam aktivitas nyata, otak menggabungkan semua kanal ini dengan propriosepsi dan sinyal motorik. Ketika jari menyapu pasir, sistem saraf tidak menerima satu angka “tekanan”, melainkan pola multi-dimensi: gaya normal, gaya geser, mikrogetaran, kecepatan, posisi sendi, serta prediksi motorik tentang seberapa besar hambatan yang seharusnya terjadi.

Konsep active touch sangat relevan. Kita tidak hanya menunggu dunia menekan kulit; kita menggerakkan tangan untuk menimbulkan informasi. Gerak raking di pasir merupakan tindakan eksploratif. Otak mengetahui perintah motorik yang dikirim dan dapat membandingkan akibat sensorik aktual dengan akibat yang diprediksi. Jika pasir tiba-tiba memberikan pola resistansi berbeda karena ada kubus, prediction error dapat menjadi petunjuk. Dengan demikian remote touch kemungkinan bukan hasil satu reseptor khusus, melainkan interaksi erat sensorik-motorik.

Literatur lama telah menunjukkan bahwa semburan udara dapat mengaktifkan mekanoreseptor kulit manusia, dan bahwa perubahan mekanik yang sangat kecil dapat menghasilkan respons saraf yang terukur. Hal tersebut tidak sama dengan remote touch pada pasir, tetapi menggarisbawahi kepekaan luar biasa sistem taktil terhadap deformasi kulit. Pacinian corpuscles khususnya dapat mendeteksi vibrasi sangat kecil, bahkan ketika sumber getaran berada pada jarak tertentu dan sinyal merambat melalui jaringan atau objek yang dipegang.

Selain itu, otak manusia sangat mahir melakukan statistical inference. Ia tidak memerlukan sinyal yang sempurna. Dari derau, otak dapat menggabungkan bukti lemah sepanjang waktu. Beberapa puluh atau ratus milidetik pola gaya dapat cukup untuk menaikkan probabilitas bahwa ada benda di depan. Karena eksperimen remote touch merupakan tugas deteksi, kerangka signal detection theory sangat cocok: ada distribusi respons ketika objek hadir dan ketika objek tidak hadir; performa bergantung pada separasi kedua distribusi dan kriteria keputusan.

Pertanyaan penting untuk penelitian lanjutan adalah kontribusi relatif masing-masing reseptor. Apakah Pacinian corpuscles paling dominan? Apakah Merkel endings membaca perubahan tekanan quasistatik? Apakah Meissner corpuscles mendeteksi slip antarbutir? Apakah informasi terutama berasal dari kulit ujung jari atau juga dari tendon dan sendi? Jawaban memerlukan mikroneurografi, anestesi selektif, manipulasi frekuensi, neuroimaging, dan model biomekanik yang lebih rinci.

4. Studi Chen dkk. 2025: Apa yang Sebenarnya Ditemukan?

Studi berjudul Exploring Tactile Perception for Object Localization in Granular Media: A Human and Robotic Study merupakan penelitian lintas disiplin antara psikologi, robotika, dan AI. Fokusnya bukan hanya membuktikan fenomena pada manusia, melainkan membandingkan strategi manusia dengan robot yang dilengkapi sensor taktil. Desain tersebut penting karena model robot memberi alat kuantitatif untuk menguji seberapa jauh struktur sinyal dalam pasir memang mengandung informasi.

Pada bagian manusia, dua belas peserta diminta menggerakkan jari secara lembut melalui pasir untuk mencari sebuah kubus tersembunyi. Kriteria keberhasilan yang paling menarik adalah kemampuan memberi indikasi adanya objek sebelum terjadi kontak fisik langsung dengan kubus. Menurut ringkasan UCL, manusia mencapai precision sekitar 70 persen di dalam rentang deteksi yang diprediksi oleh model fisik. Ini berarti ketika sistem manusia menyatakan adanya objek pada kondisi terdeteksi, proporsi prediksi benar cukup tinggi; angka ini bukan berarti manusia selalu 70 persen akurat dalam semua keadaan.

Pada bagian robot, sebuah lengan robot dengan sensor taktil melakukan gerakan yang meniru raking manusia. Data sekuensial diproses dengan model Long Short-Term Memory, suatu arsitektur recurrent neural network yang dirancang menangkap pola temporal. Robot kadang dapat merasakan objek dari jarak sedikit lebih jauh, tetapi menghasilkan lebih banyak false positive sehingga precision keseluruhan sekitar 40 persen. Perbandingan ini sangat menarik: sensor mesin dapat lebih sensitif terhadap gangguan tertentu, namun sistem persepsi manusia tampak lebih baik menolak sinyal palsu.

Hasil ini tidak boleh dibaca sebagai “manusia mengalahkan AI” secara umum. Robot dan manusia menggunakan sensor, pengalaman, strategi gerak, serta proses belajar yang berbeda. Namun penelitian tersebut menunjukkan keuntungan pendekatan human-inspired robotics: perilaku manusia menyediakan prior tentang gerak eksploratif apa yang informatif, sedangkan robot memberi cara mengukur fitur sinyal secara sistematis. Kedua arah saling memperkaya.

Sampel dua belas partisipan jelas masih kecil. Penelitian pertama sering bertujuan menunjukkan proof of principle. Karena itu diperlukan replikasi dengan jumlah peserta lebih besar, variasi usia, jenis kelamin, pekerjaan, keterampilan motorik, kondisi neurologis, dan budaya. Perlu diuji pula apakah performa berubah dengan ukuran butir, kelembapan, kedalaman objek, bentuk objek, kekerasan, temperatur, kecepatan gerak, atau penggunaan sarung tangan.

Kita juga perlu membedakan precision, recall, sensitivity, specificity, dan overall accuracy. Media populer sering menyederhanakan salah satunya menjadi “akurasi”. Dalam penelitian sensorik, metrik memiliki arti berbeda. Misalnya precision tinggi dapat dicapai bersama recall rendah jika peserta hanya memberi respons ketika sangat yakin. Karena itu penilaian matang membutuhkan confusion matrix, kurva ROC, confidence interval, dan analisis trial-level. Artikel ICDL memberi awal penting, bukan kata terakhir.

5. Mengapa Menyebutnya 'Indra Ketujuh' Harus Hati-hati

Istilah “seventh sense” menarik bagi media karena mudah diingat. Namun sains modern tidak mempunyai daftar resmi yang menyatakan manusia hanya memiliki lima indra lalu menambahkan satu demi satu. Model Aristotelian lima indra sangat berguna secara historis, tetapi fisiologi mengenal banyak modalities dan submodalities. Proprioepsi, vestibular sense, nociception, interoception, thermoception, itch, dan berbagai kanal kimia memiliki reseptor serta jalur yang tidak selalu dapat dimasukkan dengan rapi ke lima kategori tradisional.

Remote touch dalam eksperimen pasir tampaknya menggunakan sistem taktil yang sudah ada untuk memperoleh informasi dari target tanpa kontak langsung. Oleh karena itu, secara konservatif lebih tepat menyebutnya “mode atau kemampuan remote tactile perception” daripada organ indra baru. Apakah kelak layak dianggap modality tersendiri bergantung pada bukti tentang stimulus khusus, reseptor khusus, pemrosesan khusus, dan fungsi adaptif yang relatif independen.

Penggunaan istilah “indra ketujuh” juga berisiko mengundang asosiasi dengan clairvoyance, telepati, atau paranormal. Tidak ada bukti dari eksperimen ini bahwa manusia dapat memperoleh informasi tanpa carrier fisik. Semua penjelasan yang diajukan berakar pada propagasi gaya dan getaran di medium granular. Dengan kata lain, fenomena tersebut justru menarik karena sepenuhnya kompatibel dengan fisika dan neurobiologi, bukan karena melanggarnya.

Sikap ilmiah yang sehat adalah sekaligus terbuka dan kritis. Terbuka berarti tidak menolak fenomena hanya karena tidak sesuai intuisi lama. Kritis berarti menuntut definisi operasional, kontrol eksperimen, statistik, replikasi, dan mekanisme. Keindahan penemuan ilmiah bukan pada sensasionalisme, tetapi pada kemampuan mengubah pertanyaan kabur menjadi hipotesis yang dapat diuji.

6. Fisika Medium Granular: Bagaimana Benda 'Mengumumkan' Kehadirannya

Pasir adalah medium granular: kumpulan partikel diskrit yang berinteraksi melalui kontak, gesekan, gravitasi, dan kadang gaya kapiler jika lembap. Ketika jari menggeser pasir, gaya tidak menyebar seperti gelombang sederhana pada benda elastik homogen. Terbentuk force chains, zona geser, reorganisasi lokal, serta perubahan densitas packing. Objek keras di bawah permukaan mengganggu semua proses itu.

Jika jari mendekati kubus, ruang bagi butiran untuk bergerak menjadi terbatas. Beberapa butiran menumpuk atau dialihkan; gaya dapat meningkat pada arah tertentu; pola vibrasi berubah; slip menjadi berbeda. Meski perubahan pada kulit sangat kecil, sistem saraf tangan dirancang untuk pengendalian objek yang menuntut sensitivitas tinggi. Kita dapat menjaga gelas agar tidak tergelincir dengan mengoreksi gaya dalam hitungan milidetik; kemampuan kontrol seperti itu menyediakan substrat biologis untuk membaca gangguan halus.

Jangkauan remote touch diperkirakan tidak tak terbatas. Energi mekanik meredam seiring jarak, dan kompleksitas medium menambah noise. Ukuran objek lebih besar dapat menghasilkan gangguan lebih kuat; objek kecil atau lunak mungkin lebih sulit. Kedalaman yang lebih besar mengurangi signal-to-noise ratio. Kelembapan dapat meningkatkan atau mengubah coupling antarbutir. Karena itu konsep “jarak” harus selalu dinyatakan bersama parameter medium dan target.

Analoginya dapat dibandingkan dengan sonar hanya pada tingkat abstrak: sistem aktif menghasilkan gangguan lalu membaca efek objek. Namun remote touch tidak memerlukan gelombang suara terorganisasi atau echo seperti kelelawar. Lebih tepat membayangkan probing mekanik: gerak jari menciptakan kondisi fisik, benda mengubah kondisi itu, lalu sensor membaca selisihnya.

Pemahaman fisika ini sangat relevan bagi rekayasa robot. Sensor taktil biasanya dirancang untuk kontak. Jika kita dapat mengembangkan model tentang tanda-tanda mekanik pra-kontak di pasir, robot dapat berhenti sebelum menyentuh artefak rapuh, ranjau, akar tanaman, objek biologis, atau komponen yang sensitif. Keamanan meningkat karena tindakan dapat didasarkan pada anticipatory tactile information.

7. Implikasi bagi AI, Robotika, dan Human-Machine Intelligence

Hubungan remote touch dengan AI sangat kuat karena data taktil bersifat temporal, noisy, dan kontekstual. Sebuah sensor menerima deret gaya dan getaran, sementara keputusan “ada objek atau tidak” memerlukan integrasi sepanjang waktu. Model LSTM dalam studi 2025 merupakan contoh awal. Di masa depan, transformer time-series, temporal convolutional networks, self-supervised learning, dan multimodal foundation models dapat menggabungkan sentuhan, penglihatan, suara, proprioepsi robot, dan data gaya.

Robotics historically sangat bergantung pada vision. Kamera memberi informasi kaya tetapi gagal dalam kegelapan, kabut, pasir, air keruh, atau ketika objek tertutup. Tactile intelligence melengkapi vision dengan informasi lokal yang langsung terkait sifat material dan kontak. Remote tactile sensing menambah lapisan baru: robot dapat memperoleh peringatan sebelum menyentuh objek.

Dalam arkeologi, robot dapat menyisir tanah di sekitar artefak rapuh dan mendeteksi perubahan mekanik sebelum terjadi benturan. Dalam eksplorasi planet, rover dapat membaca regolith yang menutupi batu atau struktur. Dalam pertanian, perangkat dapat membedakan umbi, akar, batu, dan tanah untuk mengurangi kerusakan panen. Dalam operasi pencarian dan penyelamatan, sensor dapat membantu probing reruntuhan ketika visibilitas rendah.

Bagi teknologi asistif, prinsip remote touch dapat memperluas prostesis dan alat bantu. Prosthetic hand modern mengembangkan tactile feedback tetapi sering terbatas pada kontak langsung. Sistem yang dapat memberi sinyal pra-kontak melalui vibrasi atau stimulasi saraf berpotensi meningkatkan keselamatan dan rasa agency. Untuk pengguna tunanetra, tongkat cerdas dapat menggabungkan tactile inference dengan ultrasonik atau vision, tetapi desain harus menjaga beban kognitif agar tidak berlebihan.

Remote touch juga menawarkan paradigma embodied AI. Intelligence tidak hanya berada dalam algoritma; ia muncul dari interaksi tubuh, sensor, gerak, dan lingkungan. Bentuk jari, tekstur sensor, kecepatan gerak, dan sifat pasir menentukan informasi yang tersedia sebelum machine learning bekerja. Ini disebut morphological computation atau embodied sensing: desain fisik ikut “menghitung” dengan membentuk sinyal.

Pelajaran bagi manajemen teknologi adalah pentingnya co-design manusia-mesin. Dalam studi tersebut, strategi manusia membantu rancangan robot, sementara kinerja robot memberi insight terhadap persepsi manusia. Alih-alih narasi kompetisi “AI menggantikan manusia”, kasus ini memperlihatkan reciprocal augmentation: manusia menjadi model bagi sistem buatan dan sistem buatan menjadi instrumen untuk memahami manusia.

8. Implikasi bagi Kedokteran, Palpasi, dan Pelatihan Profesional

Dalam kedokteran, palpasi merupakan contoh klasik active touch. Dokter menekan dan menggerakkan jari untuk menilai massa, kekakuan, pembengkakan, pulsasi, dan batas jaringan. Walaupun palpasi melibatkan kontak langsung dengan permukaan tubuh, target klinis sering berada di bawah kulit. Dokter sebenarnya membaca bagaimana struktur internal mengubah medan gaya pada jaringan di atasnya. Secara prinsip, terdapat kemiripan dengan remote touch melalui medium.

Pemahaman lebih baik tentang sensitivitas manusia terhadap pola resistansi dapat membantu mengembangkan simulator palpasi. Saat ini haptic simulator digunakan untuk melatih prosedur medis, tetapi fidelity sering menjadi tantangan. Model remote tactile perception dapat menghasilkan parameter untuk membedakan mana pola gaya yang paling informatif bagi pengguna.

Dalam bedah robotik, surgeon kehilangan sebagian feedback taktil karena alat memisahkan tangan dari jaringan. Sensor yang mendeteksi perubahan pra-kontak atau distribusi gaya melalui jaringan dapat meningkatkan kemampuan menghindari struktur rapuh. Namun aplikasi medis memerlukan validasi jauh lebih ketat daripada proof-of-concept di pasir.

Bidang fisioterapi dan rehabilitasi juga dapat memperoleh manfaat. Jika kemampuan remote touch dapat dilatih, program sensorimotor mungkin dirancang untuk pasien dengan gangguan tertentu. Sebaliknya, bila performa menurun pada neuropati perifer, tes berbasis granular medium mungkin suatu hari menjadi alat tambahan untuk mengukur fungsi mekanosensorik. Ini masih spekulatif dan tidak boleh dianggap aplikasi klinis siap pakai.

Etika harus menyertai inovasi. Sensor yang semakin sensitif dapat mengumpulkan data biologis halus, misalnya tremor, nadi, pola gerak, atau kondisi jaringan. Tata kelola data dan informed consent menjadi penting ketika haptic devices terhubung ke AI dan cloud.

9. Perspektif Filosofis: Persepsi sebagai Hubungan, Bukan Sekadar Penerimaan

Remote touch membantu kita melihat persepsi bukan sebagai kamera pasif, melainkan hubungan aktif organisme dengan lingkungan. Kita mengetahui dunia dengan bergerak di dalamnya. Mata bergerak melalui saccades; tangan menyapu tekstur; telinga dan kepala mengubah orientasi; tubuh menyesuaikan postur. Informasi muncul dari coupling antara tindakan dan konsekuensi.

Pandangan ini dekat dengan tradisi ecological psychology: lingkungan menyediakan invariants atau struktur informasi yang dapat dieksploitasi organisme. Objek di pasir tidak “mengirim pesan” secara sadar; kehadirannya mengubah hukum lokal gerakan butir. Organisme yang memiliki sensor dan strategi gerak tepat dapat menggunakan perubahan tersebut sebagai informasi.

Dalam filsafat pengetahuan, fenomena ini mengingatkan bahwa invisibility bukan equivalen dengan unknowability. Sesuatu dapat tidak terlihat tetapi meninggalkan jejak yang dapat diukur. Banyak ilmu bekerja dengan prinsip ini: kita mengetahui exoplanet dari perubahan cahaya bintang, struktur bumi dari gelombang seismik, molekul dari spektrum, dan objek bawah pasir dari pola mekanik. Pengetahuan ilmiah sering merupakan penalaran dari efek kepada sebab.

Namun setiap inferensi memiliki ketidakpastian. Remote touch menghasilkan probabilitas, bukan kepastian mutlak. Di sinilah scientific humility penting. Ketika sinyal lemah, otak dan algoritma dapat salah. False positive dan false negative bukan kegagalan moral, melainkan bagian dari sistem deteksi. Manajemen risiko yang baik memahami ketidakpastian ini dan merancang keputusan yang mempertimbangkan biaya kesalahan.

10. Apa yang Belum Kita Ketahui?

Pertama, generalisasi. Studi awal hanya melibatkan dua belas orang. Kita belum mengetahui distribusi kemampuan remote touch pada populasi. Mungkin terdapat variasi besar antarindividu. Musisi, ahli bedah, pengrajin, orang yang sering bekerja dengan tanah, atau pengguna Braille mungkin menunjukkan pola berbeda; tetapi semua itu perlu diuji, bukan diasumsikan.

Kedua, mekanisme saraf. Kita belum memiliki peta yang menunjukkan kelas afferent mana paling kritis. Eksperimen mikroneurografi dapat mengukur firing single units ketika jari mendekati benda dalam pasir. EEG atau MEG dapat melihat dinamika temporal; fMRI dapat mengidentifikasi jaringan kortikal; temporary nerve block dapat menguji kausalitas.

Ketiga, batas fisik. Jarak maksimal sangat bergantung medium. Pasir kering halus, pasir kasar, tanah liat, kerikil, silikon granular, dan substrat biologis mempunyai mekanika berbeda. Kita perlu phase diagram yang memetakan performa sebagai fungsi ukuran butir, packing fraction, moisture, target size, target stiffness, velocity, dan force.

Keempat, peran pembelajaran. Apakah manusia dapat meningkatkan performa setelah ratusan trial? Jika iya, apakah otak membentuk internal model baru atau hanya mengubah threshold keputusan? Apakah latihan pada satu medium transfer ke medium lain? Pertanyaan ini berhubungan langsung dengan perceptual learning.

Kelima, terminology. Kita perlu konsensus apakah remote touch merupakan tactile submodality, active sensing strategy, extended touch, atau modality tersendiri. Definisi yang tepat akan menentukan desain eksperimen dan cara publik memahami temuan.

Keenam, ecological relevance bagi manusia. Pada burung, fungsi adaptif jelas: mencari makan. Pada manusia, apakah kemampuan ini memiliki sejarah evolusioner tertentu atau sekadar consequence dari general-purpose mechanosensation? Tangan manusia berevolusi untuk manipulasi dan penggunaan alat; sensitivitas terhadap sinyal granular mungkin merupakan exaptation, yakni penggunaan baru dari sistem yang berkembang untuk fungsi lain.

Ketujuh, reproduksibilitas dan preregistration. Karena temuan baru menarik perhatian media, replikasi independen sangat penting. Studi mendatang sebaiknya melaporkan effect sizes, confidence intervals, raw trial data, metode analisis, dan preregistered hypotheses agar evidence base tumbuh kokoh.

11. Kasus Naratif: Dari Pantai ke Laboratorium Robotika

Bayangkan seorang peneliti berdiri di pesisir ketika air surut. Seekor sandpiper berjalan cepat, menusukkan paruh ke lumpur, lalu menangkap invertebrata yang tidak terlihat. Bagi pengamat awam, gerakan itu dapat tampak seperti intuisi. Bagi ahli neuroetologi, pertanyaannya berbeda: informasi apa yang tersedia? Bagaimana paruh mendeteksinya? Struktur reseptor apa yang terlibat? Mengapa burung memilih lokasi tusukan tertentu?

Pertanyaan yang sama kemudian dibawa ke laboratorium. Alih-alih paruh, manusia menggunakan ujung jari. Alih-alih mangsa hidup, peneliti mengubur kubus. Partisipan diminta menyapu pasir dan memutuskan kapan benda berada di depan. Jika keputusan berulang kali terjadi sebelum kontak dan melampaui chance, fenomena dapat dikuantifikasi. Lalu fisikawan bertanya apakah gangguan pasir memang cukup besar untuk menjelaskan performa.

Insinyur robotika masuk pada tahap berikutnya. Sebuah sensor diletakkan pada end-effector robot. Robot menyapu pasir berkali-kali. Setiap trial menghasilkan time series gaya. Model LSTM belajar pola yang berasosiasi dengan objek. Robot ternyata dapat mendeteksi dari jarak tertentu tetapi sering mengira noise sebagai objek. Peneliti kemudian membandingkan false positive robot dengan keputusan manusia. Pertanyaan baru muncul: fitur apa yang diabaikan mesin tetapi dipakai manusia?

Siklus ini menggambarkan innovation loop: observasi biologi -> hipotesis psikologi -> model fisika -> prototipe robot -> pembelajaran mesin -> insight kembali ke biologi. Bagi mahasiswa manajemen, contoh ini penting karena inovasi besar sering lahir di batas disiplin, bukan di dalam silo. Organisasi yang ingin mengeksplorasi temuan seperti remote touch memerlukan tim yang menghubungkan neuroscience, materials science, AI, design, ethics, dan domain application.

Dalam konteks Indonesia, implikasi riset dapat diarahkan pada robot pertanian, eksplorasi tanah, mitigasi bencana, operasi di lumpur, inspeksi bawah permukaan, serta pelatihan haptic untuk kedokteran. Namun value creation memerlukan translational research, standarisasi sensor, data lokal, dan partnership antara universitas, industri, rumah sakit, serta lembaga publik.

12. Implikasi bagi Pendidikan, Kepemimpinan, dan Manajemen Inovasi

Remote touch dapat menjadi studi kasus yang sangat baik untuk pendidikan generasi muda karena menggabungkan curiosity, rigorous evidence, dan teknologi. Mahasiswa dapat diminta membedakan headline media dari paper asli, mengidentifikasi variabel independen dan dependen, menjelaskan precision versus accuracy, serta merancang eksperimen replikasi. Dengan demikian satu temuan sensorik dapat menjadi pintu masuk bagi literasi data.

Dalam innovation strategy, kasus ini menggambarkan exploration. Belum ada kepastian pasar, standar, atau aplikasi dominan. Organisasi yang masuk terlalu awal menghadapi technological uncertainty, tetapi yang menunggu terlalu lama dapat kehilangan learning advantage. Portofolio inovasi sebaiknya menempatkan remote tactile technologies sebagai exploratory bets dengan milestone terukur: proof of mechanism, reproducibility, sensor performance, prototype integration, safety validation, lalu domain-specific pilot.

Dalam leadership, penemuan lintas disiplin membutuhkan intellectual humility. Pemimpin harus mampu berkata "kita belum tahu", memberi ruang eksperimen, tetapi juga mencegah klaim berlebihan. Psychological safety membantu anggota tim melaporkan data negatif dan false positives. Integritas ilmiah menjadi strategic asset karena teknologi yang dibangun di atas hype akhirnya menghadapi kegagalan kepercayaan.

Dalam pengajaran AI, perbandingan manusia 70 persen precision dan robot 40 persen precision dapat menjadi contoh bahwa benchmark harus dibaca kontekstual. AI tidak otomatis unggul hanya karena memakai deep learning. Sensor, dataset, objective function, distribution shift, dan embodied strategy menentukan kinerja. Sebaliknya, manusia juga tidak selalu unggul; mesin dapat memperoleh jangkauan lebih jauh pada kondisi tertentu. Pertanyaan manajerial adalah bagaimana mendesain sistem hibrida yang memanfaatkan kekuatan keduanya.

Hal terakhir yang penting adalah responsible innovation. Jika sensor remote touch berkembang menjadi sistem yang mampu mendeteksi struktur tersembunyi, penggunaannya harus mempertimbangkan keselamatan, privasi, dual use, dan akuntabilitas. Teknologi yang berguna untuk arkeologi dapat pula dipakai untuk surveillance fisik; teknologi medis dapat menghasilkan data sensitif. Governance harus berkembang bersamaan dengan capability.

13. Kesimpulan

Temuan 2025 tentang remote touch pada manusia memperluas pemahaman kita mengenai sentuhan. Manusia ternyata dapat mendeteksi keberadaan objek yang terkubur dalam medium granular sebelum ujung jari menyentuh objek itu, dengan memanfaatkan perubahan mekanik halus yang merambat melalui pasir. Dalam eksperimen awal terhadap dua belas partisipan, precision sekitar 70 persen dilaporkan dalam rentang deteksi yang secara fisik diprediksi.

Kemampuan ini memiliki analogi menarik dengan remote tactile foraging pada sandpiper, plover, ibis, kiwi, dan burung lain, tetapi tidak identik secara anatomi. Burung tertentu mempunyai organ ujung paruh khusus dengan kepadatan mechanoreceptors tinggi. Manusia tampaknya memakai sistem mekanosensorik tangan yang sudah dikenal—ditambah active movement dan inference otak—untuk mengekstrak informasi yang sebelumnya tidak dianggap bagian dari jangkauan sentuhan.

Karena bukti masih awal, kita sebaiknya tidak mengubah temuan menjadi klaim paranormal atau menyimpulkan bahwa manusia memiliki indra baru yang berdiri sendiri. Nilai ilmiahnya justru lebih kuat bila ditempatkan pada kerangka fisika, neurobiologi, dan statistik. Penelitian selanjutnya perlu memperbesar sampel, melakukan replikasi independen, mengidentifikasi jalur saraf, memetakan batas medium, serta menguji training dan aplikasi.

Bagi AI dan robotika, remote touch membuka kemungkinan mesin yang lebih peka terhadap dunia tersembunyi: robot arkeologi, sistem pertanian, eksplorasi regolith, search-and-rescue, prostesis, dan perangkat haptik. Lebih luas lagi, penelitian ini mengajarkan bahwa kecerdasan lahir dari integrasi antara sensor, tubuh, gerak, lingkungan, dan model komputasional.

Glossarium

Active touch: Persepsi taktil yang diperoleh melalui gerakan eksploratif aktif, misalnya menyapu, menekan, atau meraba.

Accuracy: Proporsi seluruh prediksi yang benar; berbeda dari precision.

Bill-tip organ: Struktur sensorik pada ujung paruh beberapa burung, kaya mekanoreseptor dan jaringan saraf.

Embodied AI: Pendekatan AI yang menekankan bahwa kecerdasan dipengaruhi tubuh, sensor, aksi, dan lingkungan.

False positive: Sistem menyatakan objek ada padahal objek tidak ada atau sinyal tidak berasal dari target.

Force chain: Jalur distribusi gaya melalui jaringan kontak antarbutir dalam medium granular.

Granular medium: Medium yang terdiri atas partikel diskrit, misalnya pasir, biji-bijian, atau kerikil.

Herbst corpuscle: Mekanoreseptor lamelar pada burung yang peka terhadap getaran mekanik.

Haptics: Ilmu dan teknologi tentang persepsi dan interaksi melalui sentuhan.

LSTM: Long Short-Term Memory, jenis recurrent neural network untuk memproses pola berurutan atau time series.

Mechanoreceptor: Reseptor sensorik yang merespons deformasi atau gaya mekanik.

Microneurography: Teknik merekam aktivitas serabut saraf perifer individual pada manusia.

Pacinian corpuscle: Mekanoreseptor manusia yang sangat peka terhadap vibrasi dan perubahan mekanik cepat.

Precision: Di antara prediksi positif, proporsi yang benar-benar positif.

Proprioception: Kemampuan mengetahui posisi dan gerak anggota tubuh tanpa harus melihatnya.

Receptive field: Wilayah stimulus yang memengaruhi respons suatu neuron sensorik.

Remote touch: Deteksi taktil terhadap target tanpa kontak langsung target-reseptor, melalui sinyal mekanik yang merambat pada medium.

Signal detection theory: Kerangka untuk menganalisis keputusan di bawah noise, termasuk hit, miss, false alarm, dan correct rejection.

Somatosensory system: Sistem sensorik tubuh yang mencakup sentuhan, tekanan, vibrasi, posisi, temperatur, dan sebagian sensasi lain.

Vibrotactile: Berkaitan dengan persepsi sentuhan melalui vibrasi.

Daftar Pustaka

Chen, Z., Crucianelli, L., Versace, E., & Jamone, L. (2025). Exploring tactile perception for object localization in granular media: A human and robotic study. 2025 IEEE International

- Conference on Development and Learning (ICDL), 1–6.
<https://doi.org/10.1109/ICDL63968.2025.11204359>
- du Toit, C. J., Chinsamy, A., & Cunningham, S. J. (2020). Cretaceous origins of the vibrotactile bill-tip organ in birds. *Proceedings of the Royal Society B: Biological Sciences*, 287, 20202322. <https://doi.org/10.1098/rspb.2020.2322>
- du Toit, C. J., Bond, A. L., Cunningham, S. J., Field, D. J., & Portugal, S. J. (2024). Tactile bill-tip organs in seabirds suggest conservation of a deep avian symplesiomorphy. *Biology Letters*, 20(9), 20240259. <https://doi.org/10.1098/rsbl.2024.0259>
- du Toit, C. J., et al. (2022). Comparative morphology and soft tissue histology of the remote-touch bill-tip organ in three ibis species of differing foraging ecology. *Journal of Anatomy*. <https://doi.org/10.1111/joa.13734>
- du Toit, C. J. (2024). Good vibrations: Remote-tactile foraging success of wading birds is positively affected by the water content of substrates they forage in. *Journal of Avian Biology*. <https://doi.org/10.1111/jav.03243>
- du Toit, C. J., Green, A., & Field, D. J. (2026). Post-hatching development of the remote-tactile bill-tip organ in precocial shorebirds (Scolopacidae). *Journal of Anatomy*. <https://doi.org/10.1111/joa.70149>
- Hashimoto, I., et al. (1984). Short-latency cortical potentials evoked by tactile air-jet stimulation of body and face in man. *Electroencephalography and Clinical Neurophysiology*, 58(5), 418–425. [https://doi.org/10.1016/0013-4694\(84\)90138-X](https://doi.org/10.1016/0013-4694(84)90138-X)
- Macefield, V. G., et al. (2000). Single unit responses of human cutaneous mechanoreceptors to air-puff stimulation. *Clinical Neurophysiology*, 111(9), 1577–1581. [https://doi.org/10.1016/S1388-2457\(00\)00368-0](https://doi.org/10.1016/S1388-2457(00)00368-0)
- du Toit, C. J., Chinsamy, A., & Cunningham, S. J. (2020). Cretaceous origins of the vibrotactile bill-tip organ in birds. *Proceedings of the Royal Society B*, 287, 20202322. <https://doi.org/10.1098/rspb.2020.2322>
- Schorscher-Petcu, A., Takács, F., & Browne, L. E. (2021). Scanned optogenetic control of mammalian somatosensory input to map input-specific behavioral outputs. *eLife*, 10, e62026. <https://doi.org/10.7554/eLife.62026>
- MacGavin, B. A., Tennison, J. L., Edwards, T., & Gorlewicz, J. L. (2025). The CHAT system: A wearable haptic system for facilitating tactile communication. *IEEE Transactions on Haptics*, 18(2), 374–386. <https://doi.org/10.1109/TOH.2025.3549036>
- UCL. (2025, November 12). Humans have ability to detect objects without touching them. University College London.
- Queen Mary University of London. (2025, November 7). Research first to show humans have remote touch 'seventh sense' like sandpipers.

Catatan Metodologis

Artikel ini membedakan antara sumber primer ilmiah dan pemberitaan institusional. Angka partisipan, precision manusia, precision robot, dan deskripsi eksperimen dirujuk pada laporan institusi UCL/QMUL yang merangkum paper ICDL Chen dkk. (2025). Klaim mengenai burung remote-touch dirujuk pada literatur anatomi dan evolusi avian mechanosensation.

14. Dari Lima Indra ke Ekologi Sensorik Manusia

Pembahasan remote touch akan lebih jernih bila kita meninggalkan gambaran sekolah dasar bahwa manusia memiliki tepat lima indra. Lima kategori klasik—penglihatan, pendengaran, penciuman, pengecapan, dan sentuhan—memang berguna untuk pengantar, tetapi tidak mencerminkan kompleksitas fisiologi sensorik. Di dalam “sentuhan” saja terdapat jalur untuk tekanan, vibrasi, regangan, temperatur, nyeri, gatal, dan posisi tubuh. Sebagian peneliti lebih suka berbicara tentang sensory systems atau sensory modalities daripada menghitung jumlah indra.

Propriosepsi, misalnya, memberi informasi tentang panjang otot, sudut sendi, dan posisi anggota tubuh. Tanpa propriosepsi, seseorang harus melihat tangannya untuk mengetahui letaknya. Sistem vestibular mendeteksi percepatan kepala dan orientasi terhadap gravitasi. Interosepsi memberi informasi tentang kondisi internal seperti detak jantung, distensi organ, atau kebutuhan fisiologis. Nociception mendeteksi ancaman kerusakan jaringan. Semua ini menunjukkan bahwa istilah “indra keenam” tidak memiliki posisi unik secara ilmiah.

Dalam konteks tersebut, remote touch lebih produktif dipahami sebagai perluasan kemampuan mekanosensorik. Sistem somatosensorik menerima stimulus pada kulit, tetapi sumber kausal informasi dapat berada di luar titik kontak. Ketika seseorang memegang obeng lalu ujung obeng menyentuh permukaan, ia dapat memperkirakan kekerasan dan tekstur permukaan dari getaran yang merambat melalui alat. Dalam cognitive science, tool use dapat memperluas body schema. Remote touch melalui pasir memperlihatkan bentuk lain dari extended tactile coupling.

Ekologi sensorik mengajarkan bahwa setiap makhluk hidup menghuni dunia perseptual yang berbeda. Lebah melihat ultraviolet; ular tertentu mendeteksi inframerah; ikan memiliki lateral line; kelelawar menggunakan echolocation; burung tertentu membaca medan magnet; sandpiper memanfaatkan getaran substrat. Manusia tidak “kurang” atau “lebih” secara absolut; kita memiliki kombinasi sensorik yang sesuai dengan sejarah evolusi dan niche kita. Penemuan remote touch mengingatkan bahwa kapasitas yang tampak sederhana dapat memiliki fungsi yang tidak kita sadari.

Dari sudut pendidikan, ini merupakan contoh penting tentang bagaimana kategori ilmiah berubah. Sains tidak selalu mengganti pengetahuan lama dengan pengetahuan yang sepenuhnya salah; sering kali ia memperhalus. Kalimat “sentuhan memerlukan kontak” tetap benar dalam arti bahwa mekanoreseptor kulit harus mengalami deformasi mekanik. Yang berubah adalah pemahaman tentang apakah deformasi itu harus berasal dari kontak langsung dengan target. Ternyata tidak selalu: medium dapat membawa efek target menuju kulit.

Perubahan seperti ini adalah ciri cumulative science. Kita tidak membuang fisiologi sentuhan klasik. Kita menambahkan lapisan baru pada model: source object -> medium dynamics -> skin deformation -> mechanoreceptor activation -> neural integration -> perceptual judgment. Dengan memasukkan medium sebagai komponen aktif, receptive field fungsional menjadi lebih luas daripada permukaan target yang langsung menyentuh kulit.

15. Membaca Angka Penelitian dengan Benar: Precision, Chance, dan Ketidakpastian

Dalam komunikasi sains, angka 70 persen mudah menjadi headline. Tetapi bagi pembaca akademik, pertanyaan pertama adalah: 70 persen dari apa? UCL menggunakan istilah precision. Dalam klasifikasi biner, precision dihitung sebagai true positive dibagi true positive plus false positive. Jadi ia menjawab: ketika peserta atau sistem menyatakan “objek ada”, seberapa sering pernyataan itu benar? Metrik ini berbeda dari sensitivity atau recall, yang menanyakan seberapa banyak objek yang benar-benar ada berhasil ditemukan.

Bayangkan seratus trial. Jika objek ada pada lima puluh trial dan peserta hanya berani mengatakan “ada” pada dua puluh trial, lalu empat belas di antaranya benar, precision adalah 70 persen. Tetapi recall hanya 28 persen. Contoh ini menunjukkan bahwa satu metrik tidak menggambarkan seluruh performa. Oleh karena itu studi lanjutan sebaiknya menyediakan confusion matrix lengkap dan melaporkan trade-off antara hit rate dan false alarm rate.

Signal detection theory menambahkan konsep d-prime, ukuran kemampuan membedakan signal dan noise relatif terhadap variabilitas. Ia juga memisahkan sensitivity dari response bias. Seseorang yang konservatif mungkin hanya memberi jawaban positif ketika sangat yakin; orang lain lebih liberal dan menghasilkan lebih banyak hit sekaligus lebih banyak false alarm. Dengan pendekatan ini kita dapat menguji apakah remote touch meningkatkan sensitivitas sensorik atau hanya mengubah strategi keputusan.

Confidence interval juga penting karena sampel dua belas orang menghasilkan ketidakpastian estimasi yang lebih besar daripada sampel ratusan orang. Replication crisis dalam psikologi telah mengajarkan bahwa effect yang menarik perlu diuji di laboratorium berbeda. Karena paper Chen dkk. merupakan demonstrasi pertama pada manusia, status yang paling tepat adalah promising early evidence, bukan established universal human faculty.

Kekuatan studi tersebut terletak pada adanya model fisik. Jika performa manusia muncul pada jarak yang konsisten dengan gangguan mekanik yang secara teori dapat merambat, maka hubungan antara fenomena perseptual dan mekanisme fisik menjadi lebih plausible. Tetapi model juga harus diuji pada kondisi baru. Prediksi yang baik bukan hanya menjelaskan data yang sudah ada, melainkan memprediksi kapan kemampuan akan naik, turun, atau hilang.

Misalnya, bila remote touch bergantung pada propagasi perubahan mekanik, mengubah ukuran butir dan kelembapan seharusnya mengubah performa secara sistematis. Jika eksperimen menemukan bahwa performa tetap tinggi meski jalur mekanik diputuskan, maka

model harus direvisi. Inilah inti falsifiability: teori yang baik berani menentukan kondisi yang dapat menunjukkan bahwa ia salah atau tidak lengkap.

16. Agenda Eksperimen Generasi Berikutnya

1. **Eksperimen 1: peta jarak deteksi.** Objek yang sama ditempatkan pada jarak terkontrol dari lintasan jari. Dengan psychometric curve, peneliti dapat menentukan jarak pada probabilitas deteksi 75 persen, 50 persen, dan mendekati chance.
2. **Eksperimen 2: ukuran dan bentuk target.** Kubus, bola, silinder, objek pipih, dan objek tidak beraturan diuji pada volume berbeda. Ini membantu memahami apakah sistem mendeteksi massa efektif, area penghalang, atau pola aliran tertentu.
3. **Eksperimen 3: kekakuan target.** Target keras dibandingkan target elastis. Jika kekakuan mengubah propagasi gaya, performa seharusnya mengikuti perubahan stiffness.
4. **Eksperimen 4: kelembapan medium.** Pasir kering hingga lembap diuji berjenjang. Literatur burung menunjukkan kandungan air dapat memengaruhi remote-tactile foraging; pola serupa pada manusia akan memperkuat penjelasan mekanik.
5. **Eksperimen 5: ukuran butir.** Pasir sangat halus, sedang, kasar, dan granular material buatan dibandingkan. Ini menghasilkan peta hubungan antara grain size dan signal-to-noise ratio.
6. **Eksperimen 6: manipulasi kecepatan.** Gerakan terlalu cepat mungkin menambah noise; terlalu lambat mungkin mengurangi dynamic cue. Kurva performa terhadap velocity dapat mengungkap strategi eksploratif optimal.
7. **Eksperimen 7: sarung tangan dan anestesi.** Lapisan berbeda pada kulit atau anestesi lokal ringan dapat membantu menentukan kontribusi mekanoreseptor kutaneus. Eksperimen medis tentu memerlukan protokol keselamatan dan etik.
8. **Eksperimen 8: mikroneurografi.** Aktivitas afferent FA-I, FA-II, SA-I, dan SA-II direkam saat remote cue muncul. Ini dapat menghubungkan stimulus granular dengan neural code.
9. **Eksperimen 9: pelatihan.** Partisipan berlatih beberapa hari untuk melihat learning curve dan transfer ke medium baru.
10. **Eksperimen 10: kelompok keahlian.** Ahli bedah, pemahat, musisi, pengguna Braille, teknisi mekanik, dan kelompok kontrol dibandingkan untuk mempelajari efek pengalaman sensorimotor.

Rangkaian eksperimen semacam ini memungkinkan pembangunan theory of human remote tactile perception yang lebih matang. Tujuannya bukan sekadar memperoleh angka performa, melainkan menjelaskan causal chain. Bila sebuah kemampuan dapat dipetakan dari parameter fisik ke firing saraf, keputusan perilaku, dan learning, barulah kita memiliki model mekanistik yang kuat.

Agenda tersebut juga cocok untuk open science. Stimulus, kode analisis, desain sensor, dan dataset robot dapat dibagikan sehingga laboratorium lain mereplikasi. Karena granular media memiliki banyak parameter tersembunyi, standard operating procedure sangat penting. Kepadatan packing, kelembapan, suhu, umur pasir, dan pola gerak harus dilaporkan dengan rinci.

Untuk Indonesia, penelitian sederhana dapat dimulai di laboratorium psikologi atau teknik dengan perangkat relatif terjangkau: container pasir, target standar, force sensor, motion tracking, dan desain eksperimen terkomputerisasi. Kolaborasi antara fakultas psikologi, teknik mesin, ilmu komputer, dan kedokteran dapat menghasilkan kontribusi orisinal, terutama bila dikaitkan dengan tanah tropis, pertanian, atau rehabilitasi.

17. Remote Touch sebagai Model Biomimetik

Biomimetics bukan berarti menyalin bentuk hewan secara literal. Prinsip yang lebih penting adalah mengidentifikasi fungsi, mekanisme, dan constraints. Sandpiper tidak perlu “ditiru” dengan membuat robot berparuh; insinyur dapat mengekstrak prinsip bahwa gerakan probing dalam granular medium menghasilkan tactile field yang membawa informasi mengenai target tersembunyi. Prinsip tersebut dapat diwujudkan dalam bentuk sensor yang sama sekali berbeda.

Proses biomimetik yang baik biasanya melalui beberapa tahap. Pertama, biological observation: perilaku apa yang ingin dipahami? Kedua, functional abstraction: problem apa yang sebenarnya diselesaikan organisme? Ketiga, mechanism identification: sinyal dan struktur apa yang memungkinkan solusi? Keempat, engineering translation: komponen buatan apa yang dapat menghasilkan fungsi setara? Kelima, testing under constraints: apakah solusi tetap bekerja pada noise, variasi lingkungan, biaya, dan skala nyata?

Dalam remote touch, sandpiper memberi biological inspiration; manusia memberi model sensorimotor dengan tangan yang lebih mudah dipelajari; robot menyediakan platform eksperimental yang dapat diulang ribuan kali. Ini menciptakan triangle of discovery antara biology, human perception, dan engineering.

Dari perspektif strategic management, biomimetics merupakan search strategy untuk innovation. Alam menyediakan library solusi yang telah melalui seleksi panjang, tetapi tidak berarti setiap solusi biologis optimal untuk industri. Evolusi mengoptimalkan fitness dalam konteks tertentu, bukan cost, manufacturability, cybersecurity, atau regulatory compliance. Manajer inovasi harus menerjemahkan prinsip biologis ke value proposition dan total system design.

Remote tactile robotics mungkin pertama kali bernilai pada niche yang vision-poor dan contact-risky. Technology-market fit lebih mungkin muncul pada pekerjaan dengan nilai tinggi dan konsekuensi kerusakan besar, misalnya arkeologi, inspeksi bahan rapuh, atau intervensi medis, daripada langsung pada consumer electronics. Strategi masuk pasar dapat mengikuti prinsip beachhead: pilih domain sempit yang manfaatnya jelas, kumpulkan data, lalu perluas.

18. Risiko Sensasionalisme dan Pseudoscience

Setiap penemuan sensorik baru rentan diserap oleh narasi pseudoscience. Kata “remote” dapat disalahartikan sebagai kemampuan merasakan aura, energi tak kasat mata, atau pikiran orang lain. Karena itu komunikasi publik harus selalu menyebut medium fisik dan mekanisme

yang dihipotesiskan. Dalam eksperimen 2025, jari berinteraksi dengan pasir dan objek mengubah pola mekanik pasir. Tidak ada informasi yang muncul tanpa interaksi material.

Pseudoscience sering memakai tiga langkah retorik. Pertama, mengambil temuan ilmiah nyata. Kedua, memperluasnya jauh melampaui kondisi eksperimen. Ketiga, menyatakan bahwa perluasan tersebut membuktikan klaim lama yang tidak diuji. Misalnya, dari “manusia mendeteksi kubus melalui pasir sebelum kontak” melompat ke “manusia dapat merasakan benda di balik tembok” adalah logical leap yang tidak didukung data.

Literasi ilmiah menuntut boundary conditions. Setiap klaim harus menyertakan siapa partisipannya, stimulus apa, jarak berapa, medium apa, metrik apa, dan kontrol apa. Semakin jauh aplikasi dari kondisi eksperimen, semakin besar kebutuhan bukti tambahan. Prinsip ini berlaku juga pada AI: model yang bekerja pada benchmark laboratorium belum tentu bekerja di rumah sakit, pabrik, atau medan bencana.

Refleksi keagamaan pun harus menjaga batas. Kekaguman terhadap ciptaan tidak perlu dibela dengan menambahkan klaim supranatural pada fenomena fisik. Justru penghargaan terhadap keteraturan alam memungkinkan orang beriman menerima penjelasan mekanistik tanpa merasa makna spiritual berkurang.

Dalam pendidikan, kasus remote touch cocok untuk latihan membedakan tiga lapis pernyataan: observed data, scientific interpretation, dan philosophical/theological meaning. Kekacauan sering terjadi ketika ketiganya diperlakukan seolah sama. Mahasiswa sebaiknya dilatih menulis kalimat mana yang merupakan data, mana inferensi, dan mana refleksi nilai.

19. Etika dan Tata Kelola Teknologi Haptik Cerdas

Ketika kemampuan sensorik diperluas dengan AI, pertanyaan etika muncul lebih cepat daripada yang sering disadari. Haptic system dapat merekam gaya tangan, tremor, respons refleks, kecepatan motorik, bahkan kemungkinan biomarker. Data semacam itu dapat menjadi health-adjacent data meski perangkat awalnya dirancang untuk tujuan industri.

Prinsip data minimization menjadi penting: hanya kumpulkan data yang diperlukan untuk fungsi. Edge processing dapat dipakai agar sinyal mentah tidak selalu dikirim ke cloud. Jika model memerlukan pelatihan lintas pengguna, teknik privacy-preserving learning dapat dipertimbangkan. Transparansi perlu menjelaskan data apa yang direkam sensor dan untuk tujuan apa.

Dalam human-robot collaboration, remote tactile detection dapat memengaruhi keputusan keselamatan. Jika robot menghentikan proses karena mengira ada manusia atau objek rapuh, false positive menurunkan produktivitas. Jika sistem gagal mendeteksi objek nyata, false negative dapat menyebabkan kerusakan. Karena itu threshold harus ditentukan berdasarkan risk appetite dan cost asymmetry, bukan sekadar accuracy rata-rata.

Explainability pada sensor taktil juga relevan. Operator mungkin perlu mengetahui mengapa sistem memberi alarm: perubahan gaya tertentu, pola vibrasi, atau confidence score. Untuk

sistem kritis, keputusan tidak boleh hanya berupa label opaque dari neural network. Hybrid model yang menggabungkan physical constraints dan machine learning dapat memberi interpretabilitas serta robustnes lebih baik.

Governance organisasi harus menetapkan ownership model, audit trail, validation interval, incident reporting, dan human override. Inovasi tidak selesai ketika prototype berhasil; ia baru menjadi sistem bertanggung jawab ketika dapat dipelihara, diuji ulang, dan diawasi sepanjang lifecycle.

20. Studi Kasus untuk Kelas: Merancang Proyek Remote Touch Indonesia

Sebuah kelas magister manajemen teknologi dapat diberi skenario: universitas di Indonesia menerima hibah untuk mengembangkan sistem remote tactile sensing bagi pertanian. Tugas tim adalah menentukan apakah proyek harus berfokus pada deteksi umbi, batu, akar, atau objek asing dalam tanah. Mahasiswa harus menghubungkan customer problem, feasibility, sensing physics, AI model, biaya, dan regulasi.

Tim pertama mungkin memilih panen kentang atau umbi lain. Kerusakan mekanis saat panen menurunkan nilai produk. Sensor yang memperingatkan mesin sebelum pisau mengenai umbi dapat memiliki economic value. Namun tanah nyata lebih heterogen daripada pasir laboratorium: ada akar, kelembapan, batu, bahan organik, dan variasi densitas. Technology readiness level masih rendah.

Tim kedua memilih arkeologi. Value per object lebih tinggi dan volume operasi lebih kecil, sehingga biaya sensor canggih lebih dapat diterima. Tetapi requirement berbeda: false negative dan kerusakan artefak sangat kritis. Sistem harus bekerja lambat, terkalibrasi, dan mungkin dikombinasikan dengan ground-penetrating radar atau imaging.

Tim ketiga memilih search-and-rescue. Dalam reruntuhan, kemampuan probing tanpa kontak keras dapat membantu, tetapi keselamatan manusia membuat validasi jauh lebih berat. Sensor granular saja tidak cukup; multimodal fusion dengan kamera termal, acoustic sensing, dan gas sensor diperlukan.

Dari kasus ini mahasiswa belajar bahwa discovery sains tidak otomatis menjadi innovation. Ada "valley of death" antara proof-of-concept dan product. Perlu engineering reliability, manufacturing, business model, user training, liability, certification, maintenance, dan evidence of benefit. Manajemen inovasi bertugas menjembatani seluruh rantai tersebut.

Kasus juga dapat dipakai untuk mengajarkan portfolio thinking. Organisasi tidak harus bertaruh pada satu aplikasi. Ia dapat mempertahankan core research platform tentang tactile sensing, lalu menjalankan tiga pilot kecil dengan kill criteria yang jelas. Jika signal-to-noise ratio di tanah pertanian terlalu buruk, proyek itu dihentikan tanpa menutup opsi arkeologi. Ini adalah disciplined exploration.

21. Pertanyaan dan Jawaban Kritis

Apakah manusia dapat merasakan objek tanpa menyentuh apa pun? Tidak dalam arti penelitian ini. Jari tetap menyentuh dan menggerakkan pasir. Yang tidak disentuh langsung adalah objek target. Informasi datang melalui perubahan mekanik pada medium.

Apakah ini membuktikan telepati atau kemampuan paranormal? Tidak. Tidak ada transmisi informasi mental atau pelanggaran mekanisme fisik. Fenomena dijelaskan melalui gaya, getaran, dan persepsi taktil.

Apakah semua manusia memilikinya? Belum diketahui. Studi awal menunjukkan kemampuan pada peserta eksperimen, tetapi sampelnya kecil dan distribusi populasi belum dipetakan.

Apakah remote touch adalah indra ketujuh? Istilah itu populer tetapi secara ilmiah belum tentu tepat. Ia dapat dipandang sebagai kemampuan khusus dalam sistem somatosensorik yang sudah ada.

Seberapa jauh jaraknya? Bergantung pada medium, ukuran objek, gerak, dan kondisi eksperimen. Tidak ada satu jarak universal.

Mengapa burung lebih dikenal memiliki kemampuan ini? Pada beberapa burung terdapat adaptasi anatomi ujung paruh yang sangat khusus untuk mendeteksi vibrasi dan perubahan tekanan di substrat ketika mencari mangsa.

Bisakah kemampuan manusia dilatih? Ini pertanyaan terbuka yang perlu eksperimen perceptual learning.

Apakah AI dapat lebih baik dari manusia? Mungkin pada kondisi tertentu. Dalam studi 2025 robot kadang mendeteksi lebih jauh tetapi precision keseluruhannya lebih rendah karena lebih banyak false positive.

Apa manfaat praktis terdekat? Kemungkinan pada robot eksplorasi, probing, teknologi asistif, dan sistem haptik; tetapi sebagian besar masih tahap riset.

Apa pesan utama bagi pembaca? Tubuh manusia dapat mengekstrak informasi mekanik yang lebih kaya daripada dugaan sederhana kita, tetapi klaim baru harus tetap dinilai dengan metodologi ilmiah.

Penutup: Sentuhan, Pengetahuan, dan Tanggung Jawab

Remote touch memberi contoh bagaimana sebuah istilah yang terdengar futuristik sebenarnya berakar pada sesuatu yang sangat material: butiran pasir, gaya, getaran, kulit, saraf, dan otak. Justru pada keterhubungan sederhana itu muncul kemampuan yang sebelumnya tidak kita sadari. Dunia tidak harus menjadi mistis agar menakjubkan; keteraturan fisiknya sendiri sudah cukup kaya untuk melampaui intuisi sehari-hari.

Penelitian ini juga mengubah cara kita memandang teknologi. AI yang paling berguna mungkin bukan hanya yang semakin pandai berbicara, melainkan yang semakin mampu

berinteraksi aman dengan dunia fisik. Haptic intelligence adalah bagian penting dari masa depan robotics. Ketika mesin belajar “merasakan” sebelum menyentuh, ia dapat menjadi lebih hati-hati, lebih adaptif, dan lebih sesuai untuk tugas yang membutuhkan delicate manipulation.

Bagi manusia, penemuan ini bukan alasan untuk menyombongkan diri atas “indra baru”, tetapi untuk mengakui bahwa kita masih belajar tentang tubuh sendiri. Ada sesuatu yang sangat ilmiah sekaligus filosofis di sini: kita adalah makhluk yang menggunakan tangan untuk menyentuh dunia, tetapi juga akal untuk menyelidiki apa arti sentuhan itu.

Dalam horizon biblia, rasa kagum terhadap tubuh dan alam sebaiknya menghasilkan dua buah: syukur dan tanggung jawab. Syukur karena realitas dapat dipelajari dan memberi kejutan; tanggung jawab karena pengetahuan membawa konsekuensi moral. Teknologi remote touch, seperti setiap teknologi, dapat dipakai untuk melindungi, menyembuhkan, mengeksplorasi, atau mengeksploitasi. Pertanyaan terakhir bukan hanya “bisakah kita?”, tetapi “untuk siapa, untuk apa, dan dengan nilai apa?”

Dengan demikian, remote touch menjadi lebih dari berita tentang indra manusia. Ia adalah studi kasus tentang cara sains berkembang, cara manusia belajar dari hewan, cara AI belajar dari manusia, cara teknologi kembali membantu manusia memahami diri, dan cara pengetahuan membutuhkan kebijaksanaan agar menghasilkan kebaikan bersama.