```
-----PIN CONFIGURATION-----
A0-A4: FLEX SENSOR
D4&D5: FOR BLUETOOTH RX AND TX
A5&A6: XPIN AND YPIN FOR ACCELROMETER
*/
#include <SoftwareSerial.h>
SoftwareSerial mySerial(5,4);
char temp = '0';
//variable initializtion
int xpin = A5;
int xadc = 0;
int xmax = 0;
int xmin = 1023;
int ypin = A6;
int yadc = 0;
int ymax = 0;
int ymin = 1023;
int FLEX PIN1 = A0;
int flexADC1 = 0;
int sensorMin1 = 1023;
int sensorMax1 = 0;
int FLEX_PIN2 = A1;
int flexADC2 = 0;
int sensorMin2 = 1023;
int sensorMax2 = 0;
int FLEX_PIN3 = A2;
int flexADC3 = 0;
int sensorMin3 = 1023;
int sensorMax3 = 0;
int FLEX PIN4 = A3;
int flexADC4 = 0;
int sensorMin4 = 1023;
int sensorMax4 = 0;
int FLEX_PIN5 = A4;
int flexADC5 = 0;
int sensorMin5 = 1023;
int sensorMax5 = 0;
void setup()
mySerial.begin(9600);
while (!Serial)
; // wait for serial port to connect. Needed for native USB port only
// callibrating the sensors for adaptivity with different bends
```

```
while(millis()<15000)
if(digitalRead(7)==HIGH)
float flexADC1 = analogRead(FLEX_PIN1);
float flexADC2 = analogRead(FLEX_PIN2);
float flexADC3 = analogRead(FLEX_PIN3);
float flexADC4 = analogRead(FLEX_PIN4);
float flexADC5 = analogRead(FLEX_PIN5);
if(flexADC1<sensorMin1)</pre>
sensorMin1=flexADC1;
if(flexADC1>sensorMax1)
sensorMax1=flexADC1;
if(flexADC2<sensorMin2)
sensorMin2=flexADC2;
if(flexADC2>sensorMax2)
sensorMax2=flexADC2;
if(flexADC3<sensorMin3)
sensorMin3=flexADC3;
if(flexADC3>sensorMax3)
sensorMax4=flexADC4;
if(flexADC5<sensorMin5)</pre>
sensorMin5=flexADC5;
if(flexADC5>sensorMax5)
sensorMax5=flexADC5;
if(flexADC4<sensorMin4)
sensorMin4=flexADC4;
if(flexADC4>sensorMax4)
sensorMax4=flexADC4;
```

```
void printfun(char cp) //to avoid printing repeating symbols
if(cp!=temp)
mySerial.print(cp);
temp=cp;
}
}
void loop()
// reading sensor value
float flexADC1 = analogRead(FLEX PIN1);
float flexADC2 = analogRead(FLEX PIN2);
float flexADC3 = analogRead(FLEX PIN3);
float flexADC4 = analogRead(FLEX PIN4);
float flexADC5 = analogRead(FLEX_PIN5);
flexADC1 = constrain(flexADC1,sensorMin1, sensorMax1);
flexADC2 = constrain(flexADC2,sensorMin2, sensorMax2);
flexADC3 = constrain(flexADC3,sensorMin3, sensorMax3);
flexADC4 = constrain(flexADC4,sensorMin4, sensorMax4);
flexADC5 = constrain(flexADC5,sensorMin5, sensorMax5);
float angle1= map(flexADC1, sensorMin1, sensorMax1, 0, 90);
float angle2= map(flexADC2, sensorMin2, sensorMax2, 0, 90);
float angle3= map(flexADC3, sensorMin3, sensorMax3, 0, 90);
float angle4= map(flexADC4, sensorMin4, sensorMax4, 0, 90);
float angle5= map(flexADC5, sensorMin5, sensorMax5, 0, 90);
xadc = analogRead(xpin);
yadc = analogRead(ypin);
if(((angle1>=70)&&(angle1<=82))&&((angle2>=77)&&(angle2<=95))&&((angle3>=70)&&(angle3<=86))
&&((angle4>=73)&&(angle4<=85))&&((angle5>=0)&&(angle5<=45)))
printfun('A');
if(((angle1>=0)\&\&(angle1<=10))\&\&((angle2>=0)\&\&(angle2<=10))\&\&((angle3>=0)\&\&(angle3<=12))\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3<=12))\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0)\&(angle3>=0
((angle4>=0)&&(angle4<=10))&&((angle5>=65)&&(angle5<=80)))
if(((angle1>=40)&&(angle1<=72))&&((angle2>=50)&&(angle2<=90))&&((angle3>=51)&&(angle3<=75))
&&((angle4>=42)&&(angle4<=66))&&((angle5>=34)&&(angle5<=50)))
printfun('C');
if(((angle1>=50)&&(angle1<=72))&&((angle2>=45)&&(angle2<=90))&&((angle3>=35)&&(angle3<=75))
\&\&((angle4>=0)\&\&(angle4<=10))\&\&((angle5>=45)\&\&(angle5<=80))\&\&!(((xadc>=412)\&\&(xadc<=418)))
&&((yadc>=340)&&(yadc<=360))))
printfun('D');
if(((angle1>=68)\&\&((angle3<=68)\&\&((angle2>=68)\&\&((angle2<=90))\&\&((angle3>=50)\&\&((angle3<=80)))
&&((angle4>=54)&&(angle4<=80))&&((angle5>=58)&&(angle5<=88)))
printfun('E');
if(((angle1>=0)&&(angle1<=10))&&((angle2>=0)&&(angle2<=10))&&((angle3>=0)&&(angle3<=10))&&
((angle4>=15)&&(angle4<=45))&&((angle5>=34)&&(angle5<=65)))
printfun('F');
```

```
if(((angle1>=75)&&(angle1<=90))&&((angle2>=75)&&(angle2<=90))&&((angle3>=65)&&(angle3<=90))
&&((angle4>=0)&&(angle4<=15))&&((angle5>=0)&&(angle5<=30))&&(((xadc>=400)&&(xadc<=420))&
&((yadc>=340)&&(yadc<=360))))
printfun('G');
if(((angle1>=70)&&(angle1<=85))&&((angle2>=75)&&(angle2<=90))&&((angle3>=0)&&(angle3<=10))
&&((angle4>=0)&&(angle4<=10))&&((angle5>=50)&&(angle5<=65))&&!(((xadc>=410)&&(xadc<=420))
&&((yadc>=368)&&(yadc<=380))))
printfun('H');
if(((angle1>=0)\&\&(angle1<=10))\&\&((angle2>=50)\&\&(angle2<=70))\&\&((angle3>=50)\&\&(angle3<=70))
&&((angle4>=50)&&(angle4<=70))&&((angle5>=50)&&((angle5<=85)&&((xadc>=410)&&(xadc<=420))
&&((yadc>=330)&&(yadc<=370))))
printfun('I');
if(((angle1>=0)\&\&(angle1<=10))\&\&((angle2>=50)\&\&(angle2<=70))\&\&((angle3>=50)\&\&(angle3<=70))
&&((angle4>=50)&&(angle4<=70))&&((angle5>=50)&&(angle5<=85))&&(!((xadc>=410)&&(xadc<=420))
))&&((yadc>=355)&&(yadc<=370))))
printfun('J');
if(((angle1>=60)\&\&(angle1<=75))\&\&((angle2>=60)\&\&(angle2<=85))\&\&((angle3>=0)\&\&(angle3<=10))
&&((angle4>=0)&&(angle4<=15))&&((angle5>=30)&&(angle5<=55))&&(((xadc>=404)&&(xadc<=415))
&&((yadc>=368)&&(yadc<=380))))
printfun('K');
if(((angle1>=75)\&\&(angle1<=90))\&\&((angle2>=75)\&\&(angle2<=90))\&\&((angle3>=70)\&\&(angle3<=90))
&&((angle4>=0)&&(angle4<=15))&&((angle5>=0)&&(angle5<=30))&&(((xadc>=390)&&(xadc<=405))&
&((yadc>=360)&&(yadc<=380)))&&!((xadc>=270)&&(xadc<=300))&&((yadc>=360)&&(yadc<=390)))
printfun('L');
if(((angle1>=40)&&(angle1<=61))&&((angle2>=72)&&(angle2<=84))&&((angle3>=45)&&(angle3<=65))
&&((angle4>=62)&&(angle4<=75))&&((angle5>=65)&&(angle5<=86)))
if(((angle1>=54)&&(angle1<=70))&&((angle2>=50)&&(angle2<=61))&&((angle3>=48)&&(angle3<=66))
&&((angle4>=60)&&(angle4<=76))&&((angle5>=50)&&((angle5<=65))&&(((xadc>=400)&&(xadc<=435)
)&&((yadc>=350)&&(yadc<=390))))
printfun('N');
if(((angle1>=68)\&\&((angle3<=68)\&\&((angle2<=90))\&\&((angle3>=50)\&\&((angle3<=80))\&\&((angle3>=50)\&\&((angle3<=80))\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)\&\&((angle3>=68)
&&((angle4>=54)&&(angle4<=80))&&((angle5>=0)&&(angle5<=30)))
printfun('O');
if(((angle1>=60)&&(angle1<=75))&&((angle2>=60)&&(angle2<=85))&&((angle3>=0)&&(angle3<=10))
&&((angle4>=0)&&(angle4<=15))&&(((angle5>=30)&&(angle5<=55))&&(((xadc>=270)&&(xadc<=290))
&&((yadc>=360)&&(yadc<=380))))
printfun('P');
if(((angle1>=75)&&(angle1<=90))&&((angle2>=75)&&(angle2<=90))&&((angle3>=65)&&(angle3<=90))
&&((angle4>=0)&&(angle4<=15))&&((angle5>=0)&&(angle5<=30))&&(((xadc>=270)&&(xadc<=300))&
&((yadc>=360)&&(yadc<=390))))
printfun('Q');
if(((angle1>=40)&&(angle1<=72))&&((angle2>=45)&&(angle2<=90))&&((angle3>=20)&&(angle3<=45))
&&((angle4>=0)&&(angle4<=10))&&((angle5>=45)&&(angle5<=80))&&(((xadc>=412)&&(xadc<=418))
&&((yadc>=340)&&(yadc<=360))))
printfun('R');
if(((angle1>=70)\&\&((angle3<=80)\&\&((angle2<=90))\&\&((angle3>=80)\&\&((angle3<=90))\&\&((angle3>=80)\&\&((angle3<=90)))
&&((angle4>=80)&&(angle4<=90))&&((angle5>=60)&&(angle5<=80)))
if(((angle1>=40)&&(angle1<=61))&&((angle2>=72)&&(angle2<=84))&&((angle3>=45)&&(angle3<=65))
&&((angle4>=44)&&(angle4<=63))&&((angle5>=65)&&(angle5<=86))&&(digitalRead(6)==HIGH))
printfun('T');
if(((angle1>=70)&&(angle1<=90))&&((angle2>=80)&&(angle2<=90))&&((angle3>=0)&&(angle3<=10))
&&((angle4>=0)&&(angle4<=10))&&((angle5>=60)&&(angle5<=80)))
printfun('U');
if(((angle1>=70)\&\&(angle1<=90))\&\&((angle2>=80)\&\&(angle2<=90))\&\&((angle3>=0)\&\&(angle3<=10))\\
\&\&((angle4>=0)\&\&(angle4<=10))\&\&((angle5>=60)\&\&(angle5<=80))\&\&(digitalRead(6)==HIGH))
```

```
printfun('V');
 if(((angle1>=70)\&\&(angle1<=90))\&\&((angle2>=0)\&\&(angle2<=10))\&\&((angle3>=0)\&\&(angle3<=10))\&((angle3>=0)\&\&(angle3<=10))\&((angle3>=0)\&\&(angle3<=10))\&((angle3>=0)\&\&(angle3<=10))\&((angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0)\&\&(angle3>=0
 &((angle4>=0)&&(angle4<=10))&&((angle5>=60)&&(angle5<=80)))
 printfun('W');
 if(((angle1>=50)\&\&(angle1<=72))\&\&((angle2>=45)\&\&(angle2<=90))\&\&((angle3>=35)\&\&(angle3<=75))
 \&\&((angle4>=80)\&\&(angle4<=89))\&\&((angle5>=45)\&\&(angle5<=80)))//\&\&!(((xadc>=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&(xadc<=412)\&\&(xadc<=412)\&(xadc<=412)\&(xadc<=412)\&(xadc<=412)\&(xadc<=412)\&(xadc<=412)\&(xadc<=
 18))&&((yadc>=340)&&(yadc<=360))))
 printfun('X');
 if(((angle1>=0)\&\&(angle1<=10))\&\&((angle2>=70)\&\&(angle2<=90))\&\&((angle3>=60)\&\&(angle3<=80))
 &&((angle4>=80)&&(angle4<=90))&&((angle5>=15)&&(angle5<=35)))
 printfun('Y');
 if(((angle1>=50)&&(angle1<=72))&&((angle2>=45)&&(angle2<=90))&&((angle3>=35)&&(angle3<=75))
 &&((angle4>=0)&&(angle4<=10))&&(((angle5>=45)&&(angle5<=80))&&(((xadc>=412)&&(xadc<=418))
 &&((yadc>=340)&&(yadc<=360))))
 printfun('Z');
 delay(200);
}
```