#include <SoftwareSerial.h>

#define sensorPin A0

SoftwareSerial BT(8, 9);

void setup() {

Serial.begin(9600);

BT.begin(9600);

}

void loop() {

if(Serial.available()>0){

char re = Serial.read();

switch(re){

case 'E':

start();

break;

}

}

if(BT.available()>0){

char re = BT.read();

Serial.print(re);

switch(re){

case 'E':

start();

break;

}

}

}

void start(){

while(1){

Serial.print('s');

BT.print('s');

Serial.print(floatMap(analogRead(sensorPin),0,1023,0,5),2);

BT.print(floatMap(analogRead(sensorPin),0,1023,0,5),2);

delay(30);

if(Serial.available()>0){

if (Serial.read()=='Q') return;

}

if(BT.available()>0){

if (BT.read()=='Q') return;

}

}

}

float floatMap(float x, float inMin, float inMax, float outMin, float outMax){

return (x-inMin)\*(outMax-outMin)/(inMax-inMin)+outMin;

}