//Include the required Wire library for I2C

//LEFTHANDASSLAVE

#include <Wire.h>

const int LflexPin1 = A0;

const int LflexPin2 = A1;

const int LflexPin3 = A2;

const int LflexPin4 = A3;

const int LflexPin5 = A6;

int x=0;

void setup()

{

// Start the I2C Bus as Slave on address 9

Wire.begin(9);

Serial.begin(9600);

// Attach a function to trigger when something is received.

Wire.onReceive(receiveEvent);

}

void receiveEvent(int bytes)

{

x = Wire.read();

Serial.print("The value of x is");

Serial.println(x);// read one character from the I2C

}

void loop()

{

int f1;

int f2;

int f3;

int f4;

int f5;

f1 = analogRead(LflexPin1);

Serial.print("sensor 1: ");

Serial.println(f1);

f2 = analogRead(LflexPin2);

Serial.print("sensor 1: ");

Serial.println(f2);;

f3 = analogRead(LflexPin3);

Serial.print("sensor 1: ");

Serial.println(f3);

f4 = analogRead(LflexPin4);

Serial.print("sensor 1: ");

Serial.println(f4);

f5 = analogRead(LflexPin5);

Serial.print("sensor 1: ");

Serial.println(f5);

delay(1000);

if((f1<195)&&(f1>180) && (f2<265)&&(f2>250) && (f3<170)&&(f3>150) && (f4<200)&&(f4>185) && (f5<230)&&(f5>215) )

{

Serial.println("WHY") ;

}

//delay(1000);

if((f1<170)&&(f1>160) && (f2<220)&&(f2>200) && (f3<125)&&(f3>115) && (f4<175)&&(f4>160) && (f5<215)&&(f5>200) )

{

Serial.println("SORRY") ;

}

//delay(1000);

if((f1<180)&&(f1>170) && (f2<280)&&(f2>260) && (f3<150)&&(f3>135) && (f4<190)&&(f4>175) && (f5<230)&&(f5>215) )

{

Serial.println("ALWAYS") ;

}

//delay(1000);

if((f1<185)&&(f1>170) && (f2<245)&&(f2>230) && (f3<150)&&(f3>140) && (f4<170)&&(f4>160) && (f5<215)&&(f5>200) )

{

Serial.println("NO") ;

}

//delay(1000);

if(x==1)

{

if((f1<210)&&(f1>185) && (f2<255)&&(f2>230) && (f3<160)&&(f3>140) && (f4<245)&&(f4>215) && (f5<255)&&(f5>235) )

{

Serial.println("HELP") ;

}

//delay(1000);

}

if(x==2)

{

if((f1<210)&&(f1>180) && (f2<255)&&(f2>225) && (f3<160)&&(f3>140) && (f4<280)&&(f4>250) && (f5<245)&&(f5>220) )

{

Serial.println("FAMILY") ;

}

//delay(1000);

}

if(x==3)

{

if((f1<200)&&(f1>185) && (f2<295)&&(f2>270) && (f3<190)&&(f3>140) && (f4<240)&&(f4>190) && (f5<230)&&(f5>210) )

{

Serial.println("PLAY") ;

}

//delay(1000);

}

if(x==4)

{

if((f1<160)&&(f1>140) && (f2<210)&&(f2>175) && (f3<210)&&(f3>100) && (f4<190)&&(f4>145) && (f5<240)&&(f5>205) )

{

Serial.println("PROMISE") ;

}

//delay(1000);

}

}