## Modify code 2:

```
To get the output singal time but also having some difficulty: in u and v and somemore
int a = 0,a1=1;
int b = 0,b1=1;
int c = 0, c1=1;
int d = 0, d1=1;
int e = 0,e1=1;
int x=0;
int y=0;
int flag=0;
void setup()
 pinMode(A0, INPUT);
 pinMode(A1, INPUT);
 pinMode(A2, INPUT);
 pinMode(A3, INPUT);
 pinMode(A4, INPUT);
 pinMode(x,INPUT);
 pinMode(y,INPUT);
 Serial.begin(9600);
}
void loop()
 a = analogRead(A0); //thumb
 b = analogRead(A1); //index
 c = analogRead(A2); //middle
 d = analogRead(A3); //ring
 e = analogRead(A4); //little
 x = analogRead(x);
y = analogRead(y);
```

```
bool horizontal (((x >= 309)&&(x <= 390))&&((y >= 270)&&(y <= 320)));
bool vertical = (((x >= 410)&&(x <= 462))&&((y >= 310)&&(y <= 405)));
bool equilibrium =(((x >= 317)\&\&(x <= 385))\&\&((y >= 315)\&\&(y <= 390)));
if((a!=a1 || b!=b1 || c !=c1 || d != d1 || e!=e1)){
 if (a <= 1000 \& b >= 1004 \& c >= 1006 \& d >= 1005 \& e >= 1006 \& a >= 990 ) {
  Serial.print("a");
 }
 if (a >= 999 && b <= 994 && c <= 994 && e <= 994) {
  Serial.print("b");
 }
  if(a< 996&&b>= 998&& b<1007 &&c>= 998&&c<1008 && d>=998 &&d<1008 &&e>=998
&&e<1008)
  { Serial.print("c"); }
 if (a >=998 && a<=1006 && b<=994 && c>=1004&&d >=1000 && e>=1000 && vertical ) {
  Serial.print("d");
 }
 if (a >= 1008 \&\& b >= 1008 \&\& c >= 1008 \&\& d >= 1008 \&\& e >= 1008 ) {
  Serial.print("e");
 if (a >= 998 && b >= 1000 && c <= 994 && d <= 994&&e <= 994 ) {
  Serial.print("f");
   if (a <= 998 \& b <= 994 \& c >= 1003 \& d >= 1003 \& e >= 1004 \& a >= 990 \& d
horizontal) {
  Serial.print("g");
  if (a >= 1000 && b <= 994 && c <= 994 && d >= 1003 && e >= 1002 && horizontal ) {
  Serial.print("h");
 if (a >= 998 \& b >= 1006\& c >= 1003 \& d >= 1003 \& e <= <math>998\& vertical) {
  Serial.print("i");
 if (a >= 998 && b >= 1006&& c >= 1003 && d >= 1003 && e <= 998&&!vertical) {
```

```
Serial.print("j");
 }
 if (a <= 998 && b <=994 && c <= 994 && d >= 1003 && e >= 1003 && vertical ) {
  Serial.print("k");
 if (a <=993 && b <= 995 && c >=1000 && d >= 1000 && e >=1000&& vertical ) {
  Serial.print("I");
 if (a >= 998&&a<=1006 && b >= 1000 && b<1007&&c >= 1000 &&c<1007&& d >= 1002 &&d
<= 1008 && e >=1008 ) {
  Serial.print("m");
 if (a >= 998 &&a <= 1006 && b >= 1000 &&b < 1007 && c >= 1000 && c < 1007 &&d >1008
&& e >=1008){
  Serial.print("n");
}
 if (a >=996 &&b >=998 && b < 1007 && c >= 998 && c < 1008 && d >=998 && d <1008&&e
>=998&& e<1008 && vertical) {
  Serial.print("o");
 if (a <= 1000 && b <= 994 && c <= 998 && d >= 1003 && e >= 1003 && equilibrium ) {
  Serial.println("p");
 if (a <= 994 \& b <= 994 \& c >= 1002 \& d >= 1002 \& e >= 1004 \& equilibrium ) {
  Serial.print("q");
 if (a >= 998 && b <=993 && c >= 993 && d >=1003 && e >= 1003 &&vertical) {
  Serial.print("r");
 if (a >= 1004 &&a < 1008 && b >= 1006 && c >= 1006 && d >= 1006 && e >= 1006 ) {
  Serial.print("s");
 if (a >= 993 &&a <= 1000 && b >= 996 && b <= 1002 && c >= 1006 && d >= 1006 && e >=
1006){
  Serial.print("t");
 if (a >= 998 && b <= 993 && c < 993 && d >=1003 &&e>=1003&& vertical ) {
  Serial.print("u");
 if (a >= 998 && b <= 993 && c < 993 && d >=1003 &&e>=1003&& vertical) {
  Serial.print("v");
 if (a >= 1000 \&\& b \le 993 \&\& c \le 994\&\& d \le 994 \&\& e \ge 1003) {
  Serial.print("w");
```

```
}
 if (a >=998 && b >=993 && b<=1000 && c>=998&&d>=998 && e > 998&& vertical ) {
  Serial.print("x");
 if (a <=993 && b >= 1001 && c >=1000 && d >= 1000 && e >=994) {
  Serial.print("y");
   if (a >=998 && a<=1006 && b<=994 && c>=1004&&d >=1000 && e>=1000&&!vertical ) {
  Serial.print("z");
 }
flag=0;
  delay(2000);}
  if(flag==0){
 a1 = a; //thumb
 b1 =b; //index
 c1 = c; //middle
 d1 = d; //ring
 e1 = e;
  }
}
```