找到5个凸包与重心的相对位置就可以判断出手掌的姿态：

1，向上：凸包的y值小于重心的y值，并且平均的x误差在一定范围内。

2，向下：凸包的y值大于重心的y值，并且平均的x误差在一定范围内。

3. 向右：凸包的x值大于重心的x值，并且平均的y误差在一定范围内。

4. 向左：凸包的x值小于重心的x值，并且平均的y误差在一定范围内。