## Movimiento de nave en Asteroids

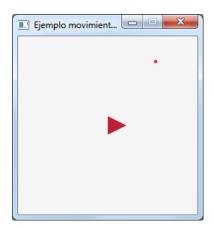
## Explicación con pseudocódigo de cómo resolver:

- Que la nave mire siempre hacia dirección del puntero del mouse
- Que la nave acelere y mantenga su dirección simulando gravedad cero

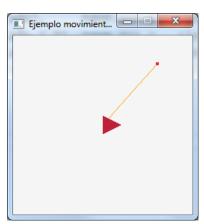
```
en el update (cada frame)
{
    // PARTE 1: rotación

   posMouse = obtener posición actual de mouse
   posNave = obtener posición actual de nave

   // eso se puede hacer con funciones de raylib
```



```
// obtener vector que va de posNave a posMouse
// vector = posFinal - posInicial
vectorDireccion = pposMouse - posNave
```



```
// obtener ángulo a partir de vector arcotangente (función disponible // en raylib) // ver pasaje de coordenadas cartesianas a polares angulo = arcotangente( vectorDireccion .y / vectorDireccion.x) /* una vez que empezamos a trabajar con ángulos vamos a tener que corroborar que no estemos usando DEG cuando se requiere RAD y viceversa. En caso de que se necesite convertir recordar que... DEG * \pi / 180 = RAD RAD * 180 / \pi = DEG */
```

```
III I IV
```

```
// revisar el cuadrante y
// sumar los grados necesarios
// para evitar que el ángulo
// de un valor erróneo
// ver título "But What About Negative Values of X and Y?" en
// https://www.mathsisfun.com/polar-cartesian-coordinates.html
```

rotacionNave = angulo;

}

