```
┌─────────────────────────────────────┐
│     teb_local_planner::Obstacle     │
└─────────────────────────────────────┘
                    ▲
                    │
┌─────────────────────────────────────┐
│   teb_local_planner::PillObstacle   │
└─────────────────────────────────────┘
```