

navfn::NavfnROS::makePlan

navfn::NavfnROS::validPoint
Potential

navfn::NavfnROS::getPoint
Potential

```
graph LR; A[navfn::NavfnROS::makePlan] --> C[navfn::NavfnROS::getPoint Potential]; B[navfn::NavfnROS::validPoint Potential] --> C;
```