```
                    ┌─────────────────┐
                    │     string      │
                    ├─────────────────┤
                    │                 │
                    ├─────────────────┤
                    │                 │
                    └─────────────────┘
                            │
                            │
                            │ -frame_id_
                            │ -name_
                            ◇
           ┌────────────────────────────────┐
           │      base_local_planner        │
           │       ::MapGridVisualizer       │
           ├────────────────────────────────┤
           │ - cost_function_               │
           │ - ns_nh_                        │
           │ - pub_                          │
           ├────────────────────────────────┤
           │ + MapGridVisualizer()          │
           │ + initialize()                 │
           │ + publishCostCloud()           │
           └────────────────────────────────┘
```