```
┌─────────────────────────────────┐
│   base_local_planner            │
│     ::WorldModel                │
├─────────────────────────────────┤
│                                 │
├─────────────────────────────────┤
│ + footprintCost()               │
│ + footprintCost()               │
│ + footprintCost()               │
│ + ~WorldModel()                 │
│ # WorldModel()                  │
└─────────────────────────────────┘
                △
                │
┌─────────────────────────────────┐
│   base_local_planner            │
│     ::VoxelGridModel            │
├─────────────────────────────────┤
│ - obstacle_grid_                │
│ - xy_resolution_                │
│ - z_resolution_                 │
│ - origin_x_                     │
│ - origin_y_                     │
│ - origin_z_                     │
│ - max_z_                        │
│ - sq_obstacle_range_            │
├─────────────────────────────────┤
│ + VoxelGridModel()              │
│ + ~VoxelGridModel()             │
│ + footprintCost()               │
│ + updateWorld()                 │
│ + getPoints()                   │
│ + footprintCost()               │
│ + footprintCost()               │
│ + footprintCost()               │
│ - lineCost()                    │
│ - pointCost()                   │
│ - removePointsInScanBoundry()   │
│ - worldToMap3D()                │
│ - worldToMap2D()                │
│ - mapToWorld3D()                │
│ - mapToWorld2D()                │
│ - dist()                        │
│ - insert()                      │
└─────────────────────────────────┘
```