```
┌─────────────────────────────────────┐
│   nav_core::BaseGlobalPlanner        │
├─────────────────────────────────────┤
│                                      │
├─────────────────────────────────────┤
│ + makePlan()                         │
│ + makePlan()                         │
│ + initialize()                       │
│ + ~BaseGlobalPlanner()               │
│ # BaseGlobalPlanner()                │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────┐
│        navfn::NavfnROS               │
├─────────────────────────────────────┤
│ # costmap_                           │
│ # planner_                           │
│ # plan_pub_                          │
│ # potarr_pub_                        │
│ # initialized_                       │
│ # allow_unknown_                     │
│ # visualize_potential_               │
│ - planner_window_x_                  │
│ - planner_window_y_                  │
│ - default_tolerance_                 │
│ - mutex_                             │
│ - make_plan_srv_                     │
│ - global_frame_                      │
├─────────────────────────────────────┤
│ + NavfnROS()                         │
│ + NavfnROS()                         │
│ + NavfnROS()                         │
│ + initialize()                       │
│ + initialize()                       │
│ + makePlan()                         │
│ + makePlan()                         │
│ + computePotential()                 │
│ + getPlanFromPotential()             │
│ + getPointPotential()                │
│ + validPointPotential()              │
│ + validPointPotential()              │
│ + publishPlan()                      │
│ + ~NavfnROS()                        │
│ + makePlanService()                  │
│ - sq_distance()                      │
│ - mapToWorld()                       │
│ - clearRobotCell()                   │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────┐
│      navfn::NavfnWithCostmap         │
├─────────────────────────────────────┤
│ - cmap_                              │
│ - make_plan_service_                 │
│ - pose_sub_                          │
├─────────────────────────────────────┤
│ + NavfnWithCostmap()                 │
│ + makePlanService()                  │
│ - poseCallback()                     │
└─────────────────────────────────────┘
```