```
┌─────────────────────────────┐
│      BaseLocalPlanner       │
├─────────────────────────────┤
│                             │
├─────────────────────────────┤
│                             │
└─────────────────────────────┘
              △
              │
┌─────────────────────────────────────┐
│ cl_move_base_z::pure                │
│ _spinning_local_planner             │
│    ::PureSpinningLocalPlanner       │
├─────────────────────────────────────┤
│ - costmapRos_                       │
│ - plan_                             │
│ - paramServer_                      │
│ - k_betta_                          │
│ - goalReached_                      │
│ - currentPoseIndex_                 │
│ - yaw_goal_tolerance_               │
│ - intermediate_goal_yaw             │
│ _tolerance_                         │
│ - max_angular_z_speed_              │
├─────────────────────────────────────┤
│ + PureSpinningLocalPlanner()        │
│ + ~PureSpinningLocalPlanner()       │
│ + computeVelocityCommands()         │
│ + isGoalReached()                   │
│ + setPlan()                         │
│ + initialize()                      │
│ + initialize()                      │
│ + initialize()                      │
│ - reconfigCB()                      │
│ - publishGoalMarker()               │
└─────────────────────────────────────┘
```