```
┌─────────────────────────────┐
│      BaseGlobalPlanner       │
├─────────────────────────────┤
│                             │
├─────────────────────────────┤
│                             │
└─────────────────────────────┘
                △
                │
┌─────────────────────────────┐
│     cl_move_base_z::backward │
│ _global_planner::BackwardGlobal │
│           Planner            │
├─────────────────────────────┤
│ - nh_                       │
│ - forwardPathSub_           │
│ - planPub_                  │
│ - markersPub_               │
│ - lastForwardPathMsg_       │
│ - costmap_ros_              │
│ - skip_straight_motion      │
│ _distance_                  │
│ - puresSpinningRadStep_     │
├─────────────────────────────┤
│ + BackwardGlobalPlanner()   │
│ + ~BackwardGlobalPlanner()  │
│ + makePlan()                │
│ + makePlan()                │
│ + createDefaultBackwardPath() │
│ + initialize()              │
│ - onForwardTrailMsg()       │
│ - publishGoalMarker()       │
└─────────────────────────────┘
```