```
┌─────────────────────────────┐
│   robot_controllers::       │
│        Handle               │
├─────────────────────────────┤
│                             │
├─────────────────────────────┤
│ + Handle()                  │
│ + ~Handle()                 │
│ + getName()                 │
│ - Handle()                  │
│ - operator=()               │
└─────────────────────────────┘
              △
              │
┌─────────────────────────────┐
│   robot_controllers::       │
│        Controller           │
├─────────────────────────────┤
│ - name_                     │
├─────────────────────────────┤
│ + Controller()              │
│ + ~Controller()             │
│ + init()                    │
│ + start()                   │
│ + stop()                    │
│ + reset()                   │
│ + update()                  │
│ + getName()                 │
│ + getType()                 │
│ + getCommandedNames()       │
│ + getClaimedNames()         │
└─────────────────────────────┘
              △
              │
┌─────────────────────────────┐
│   robot_controllers::       │
│     DiffDriveBaseController  │
├─────────────────────────────┤
│ - initialized_              │
│ - manager_                  │
│ - left_                     │
│ - right_                    │
│ - track_width_              │
│ - radians_per_meter_        │
│ - theta_                    │
│ - wheel_rotating_threshold_ │
│ - rotating_threshold_       │
│ - moving_threshold_         │
│ - max_velocity_x_           │
│ - max_velocity_r_           │
│ - max_acceleration_x_       │
│ - max_acceleration_r_       │
│ - safety_scaling_           │
│ - safety_scaling_distance_  │
│ - robot_width_              │
│ - last_laser_scan_          │
│ - command_mutex_            │
│ - desired_x_                │
│ - desired_r_                │
│ - last_sent_x_              │
│ - last_sent_r_              │
│ - left_last_position_       │
│ - right_last_position_      │
│ - left_last_timestamp_      │
│ - right_last_timestamp_     │
│ - last_command_             │
│ - last_update_              │
│ - timeout_                  │
│ - odom_mutex_               │
│ - odom_                     │
│ - odom_pub_                 │
│ - odom_timer_               │
│ - cmd_sub_                  │
│ - scan_sub_                 │
│ - broadcaster_              │
│ - publish_tf_               │
│ - enabled_                  │
│ - ready_                    │
├─────────────────────────────┤
│ + DiffDriveBaseController() │
│ + ~DiffDriveBaseController()│
│ + init()                    │
│ + start()                   │
│ + stop()                    │
│ + reset()                   │
│ + update()                  │
│ + getType()                 │
│ + getCommandedNames()       │
│ + getClaimedNames()         │
│ + command()                 │
│ - publishCallback()         │
│ - scanCallback()            │
│ - setCommand()              │
└─────────────────────────────┘
```