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