```
┌─────────────────────────────────────┐
│    nav_core::BaseLocalPlanner       │
├─────────────────────────────────────┤
│                                     │
├─────────────────────────────────────┤
│                                     │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────┐
│         move_base_z_client          │
│  ::_local_planner::ForwardLocal     │
│              Planner                │
├─────────────────────────────────────┤
│ - costmapRos_                       │
│ - goalMarkerPublisher_              │
│ - k_rho_                            │
│ - k_alpha_                          │
│ - k_betta_                          │
│ - goalReached_                      │
│ - alpha_offset_                     │
│ - betta_offset_                     │
│ - carrot_distance_                  │
│ - carrot_angular_distance_          │
│ - yaw_goal_tolerance_               │
│ - xy_goal_tolerance_                │
│ - max_angular_z_speed_              │
│ - max_linear_x_speed_               │
│ - currentPoseIndex_                 │
│ - plan_                             │
│ - waiting_                          │
│ - waitingTimeout_                   │
│ - waitingStamp_                     │
├─────────────────────────────────────┤
│ + ForwardLocalPlanner()             │
│ + ~ForwardLocalPlanner()            │
│ + computeVelocityCommands()         │
│ + isGoalReached()                   │
│ + setPlan()                         │
│ + initialize()                      │
│ + initialize()                      │
│ + initialize()                      │
│ - publishGoalMarker()               │
│ - generateTrajectory()              │
│ - computeNewPositions()             │
└─────────────────────────────────────┘
```