```
┌─────────────────────────────┐
│    nav2_core::Controller    │
├─────────────────────────────┤
│                             │
├─────────────────────────────┤
│                             │
└─────────────────────────────┘
                △
                │
┌─────────────────────────────┐
│ cl_nav2z::forward_local      │
│ _planner::ForwardLocalPlanner│
├─────────────────────────────┤
│ - nh_                        │
│ - costmapRos_                │
│ - name_                      │
│ - 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_        │
│ - transform_tolerance_       │
│ - currentPoseIndex_          │
│ - plan_                      │
│ - waiting_                   │
│ - waitingTimeout_            │
│ - waitingStamp_              │
│ - tf_                        │
├─────────────────────────────┤
│ + ForwardLocalPlanner()      │
│ + ~ForwardLocalPlanner()     │
│ + configure()                │
│ + activate()                 │
│ + deactivate()               │
│ + cleanup()                  │
│ + setPlan()                  │
│ + computeVelocityCommands()  │
│ + isGoalReached()            │
│ + setSpeedLimit()            │
│ - updateParameters()         │
│ - publishGoalMarker()        │
│ - cleanMarkers()             │
│ - generateTrajectory()       │
│ - computeNewPositions()      │
└─────────────────────────────┘
```