```
┌─────────────────────────────┐
│   nav2_core::Controller     │
├─────────────────────────────┤
│                             │
├─────────────────────────────┤
│                             │
└─────────────────────────────┘
              △
              │
┌─────────────────────────────┐
│ cl_move_base_z::forward     │
│ _local_planner::ForwardLocal│
│          Planner            │
├─────────────────────────────┤
│ - 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()     │
└─────────────────────────────┘
```