```
┌─────────────────────────────────┐
│      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()         │
└─────────────────────────────────┘
```