```
┌─────────────────────────────────┐
│ nav2_core::GlobalPlanner        │
├─────────────────────────────────┤
│                                 │
├─────────────────────────────────┤
│                                 │
└─────────────────────────────────┘
                 △
                 │
┌─────────────────────────────────┐
│ cl_nav2z::undo_path             │
│ _global_planner::UndoPathGlobal │
│            Planner              │
├─────────────────────────────────┤
│  -  nh_                         │
│  -  forwardPathSub_             │
│  -  planPub_                    │
│  -  markersPub_                 │
│  -  lastForwardPathMsg_         │
│  -  costmap_ros_                │
│  -  skip_straight_motion        │
│     _distance_                  │
│  -  puresSpinningRadStep_       │
│  -  transform_tolerance_        │
│  -  name_                       │
│  -  tf_                         │
├─────────────────────────────────┤
│  +  UndoPathGlobalPlanner()     │
│  +  ~UndoPathGlobalPlanner()    │
│  +  configure()                 │
│  +  cleanup()                   │
│  +  activate()                  │
│  +  deactivate()                │
│  +  createPlan()                │
│  -  onForwardTrailMsg()         │
│  -  publishGoalMarker()         │
│  -  clearGoalMarker()           │
│  -  createDefaultUndoPathPlan() │
└─────────────────────────────────┘
```