```
                    ┌─────────────────────────┐
                    │  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()                         │
    │  - generateTrajectory()                        │
    │  - computeNewPositions()                       │
    └─────────────────────────────────────────────┘
```