```
┌─────────────────────────────────────┐
│   nav_core::BaseGlobalPlanner       │
├─────────────────────────────────────┤
│                                     │
├─────────────────────────────────────┤
│                                     │
└─────────────────────────────────────┘
                   △
                   │
                   │
┌─────────────────────────────────────┐
│   cl_move_base_z::undo              │
│   _path_global_planner              │
│       ::UndoPathGlobalPlanner       │
├─────────────────────────────────────┤
│  - nh_                              │
│  - forwardPathSub_                  │
│  - planPub_                         │
│  - markersPub_                      │
│  - lastForwardPathMsg_              │
│  - costmap_ros_                     │
│  - cmd_server_                      │
│  - skip_straight_motion             │
│  _distance_                         │
│  - puresSpinningRadStep_            │
├─────────────────────────────────────┤
│  + UndoPathGlobalPlanner()          │
│  + ~UndoPathGlobalPlanner()         │
│  + makePlan()                       │
│  + makePlan()                       │
│  + createDefaultUndoPathPlan()      │
│  + initialize()                     │
│  - onForwardTrailMsg()              │
│  - publishGoalMarker()              │
└─────────────────────────────────────┘
```