```
┌─────────────────────────────────────┐
│     nav_core::BaseLocalPlanner       │
├─────────────────────────────────────┤
│                                      │
├─────────────────────────────────────┤
│                                      │
└─────────────────────────────────────┘
                    △
                    │
┌─────────────────────────────────────┐
│  cl_move_base_z::forward             │
│  _local_planner::ForwardLocal        │
│              Planner                 │
├─────────────────────────────────────┤
│  - costmapRos_                       │
│  - 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_               │
│  - currentPoseIndex_                 │
│  - plan_                             │
│  - waiting_                          │
│  - waitingTimeout_                   │
│  - waitingStamp_                     │
├─────────────────────────────────────┤
│  + ForwardLocalPlanner()             │
│  + ~ForwardLocalPlanner()            │
│  + computeVelocityCommands()         │
│  + isGoalReached()                   │
│  + setPlan()                         │
│  + initialize()                      │
│  + initialize()                      │
│  + initialize()                      │
│  - publishGoalMarker()               │
│  - generateTrajectory()              │
│  - computeNewPositions()             │
└─────────────────────────────────────┘
```