```
┌─────────────────────────────────┐
│      smacc::ISmaccClient        │
├─────────────────────────────────┤
│ # stateMachine_                 │
├─────────────────────────────────┤
│ + ISmaccClient()                │
│ + ~ISmaccClient()               │
│ + initialize()                  │
│ + setStateMachine()             │
│ + getName()                     │
│ + postEvent()                   │
└─────────────────────────────────┘
                △
                │
┌─────────────────────────────────┐
│   smacc::SmaccPublisherClient   │
│        < MessageType >          │
├─────────────────────────────────┤
│ + topicName                     │
│ + queueSize                     │
│ # nh_                           │
│ # pub_                          │
│ - initialized_                  │
├─────────────────────────────────┤
│ + SmaccPublisherClient()        │
│ + ~SmaccPublisherClient()       │
│ + initialize()                  │
│ + publish()                     │
└─────────────────────────────────┘
                △
                │  < std_msgs::String >
┌─────────────────────────────────┐
│   smacc::SmaccPublisherClient   │
│      < std_msgs::String >       │
├─────────────────────────────────┤
│ + topicName                     │
│ + queueSize                     │
│ # nh_                           │
│ # pub_                          │
│ - initialized_                  │
├─────────────────────────────────┤
│ + SmaccPublisherClient()        │
│ + ~SmaccPublisherClient()       │
│ + initialize()                  │
│ + publish()                     │
└─────────────────────────────────┘
                △
                │
┌─────────────────────────────────┐
│ sm_dance_bot::StringPublisher   │
│            Client               │
├─────────────────────────────────┤
│                                 │
├─────────────────────────────────┤
│ + StringPublisherClient()       │
└─────────────────────────────────┘
```