```
┌─────────────────────────────────────┐
│        smacc::ISmaccClient          │
├─────────────────────────────────────┤
│ # stateMachine_                     │
│ # components_                       │
├─────────────────────────────────────┤
│ + ISmaccClient()                    │
│ + ~ISmaccClient()                   │
│ + initialize()                      │
│ + setStateMachine()                 │
│ + getName()                         │
│ + postEvent()                       │
│ + postEvent()                       │
│ + getComponent()                    │
│ + configureEventSourceTypes()       │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────┐
│       smacc::client_bases           │
│       ::SmaccPublisherClient        │
├─────────────────────────────────────┤
│ + topicName                         │
│ + queueSize                         │
│ # nh_                               │
│ # pub_                              │
│ - initialized_                      │
├─────────────────────────────────────┤
│ + SmaccPublisherClient()            │
│ + ~SmaccPublisherClient()           │
│ + configure()                       │
│ + publish()                         │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────┐
│       ros_publisher_client          │
│       ::ClRosPublisher              │
├─────────────────────────────────────┤
│                                     │
├─────────────────────────────────────┤
│ + ClRosPublisher()                  │
│ + configure()                       │
│ + publish()                         │
└─────────────────────────────────────┘
```