```
┌─────────────────────────────────┐
│      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()        │
└─────────────────────────────────┘
```