```
┌─────────────────────────────────┐
│      smacc::ISmaccClient        │
├─────────────────────────────────┤
│ # stateMachine_                 │
│ # components_                   │
├─────────────────────────────────┤
│ + ISmaccClient()                │
│ + ~ISmaccClient()               │
│ + initialize()                  │
│ + setStateMachine()             │
│ + getName()                     │
│ + postEvent()                   │
│ + postEvent()                   │
│ + getComponent()                │
│ + createComponent()             │
│ - configureEventSourceTypes()   │
└─────────────────────────────────┘
```

```
┌──────────────────────────────────┐
│     smacc::client_bases          │
│     ::SmaccSubscriberClient      │
│          < MessageType >         │
├──────────────────────────────────┤
│ + topicName                      │
│ + queueSize                      │
│ + onFirstMessageReceived_        │
│ + onMessageReceived_             │
│ + postMessageEvent               │
│ + postInitialMessageEvent        │
│ # nh_                            │
│ - sub_                           │
│ - firstMessage_                  │
│ - initialized_                   │
├──────────────────────────────────┤
│ + SmaccSubscriberClient()        │
│ + ~SmaccSubscriberClient()       │
│ + onMessageReceived()            │
│ + onFirstMessageReceived()       │
│ + configureEventSourceTypes()    │
│ + initialize()                   │
│ - messageCallback()              │
└──────────────────────────────────┘
```

< sensor_msgs::LaserScan >

```
┌──────────────────────────────────┐
│     smacc::client_bases          │
│     ::SmaccSubscriberClient      │
│      < sensor_msgs::LaserScan >  │
├──────────────────────────────────┤
│ + topicName                      │
│ + queueSize                      │
│ + onFirstMessageReceived_        │
│ + onMessageReceived_             │
│ + postMessageEvent               │
│ + postInitialMessageEvent        │
│ # nh_                            │
│ - sub_                           │
│ - firstMessage_                  │
│ - initialized_                   │
├──────────────────────────────────┤
│ + SmaccSubscriberClient()        │
│ + ~SmaccSubscriberClient()       │
│ + onMessageReceived()            │
│ + onFirstMessageReceived()       │
│ + configureEventSourceTypes()    │
│ + initialize()                   │
│ - messageCallback()              │
└──────────────────────────────────┘
```

```
┌──────────────────────────────────┐
│      smacc::SensorClient         │
│         < MessageType >          │
├──────────────────────────────────┤
│ + onMessageTimeout_              │
│ + postTimeoutMessageEvent        │
│ + timeout_                       │
│ - timeoutTimer_                  │
│ - initialized_                   │
├──────────────────────────────────┤
│ + SensorClient()                 │
│ + onMessageTimeout()             │
│ + configureEventSourceTypes()    │
│ + initialize()                   │
│ # resetTimer()                   │
│ - timeoutCallback()              │
└──────────────────────────────────┘
```

< sensor_msgs::LaserScan >

```
┌──────────────────────────────────┐
│      smacc::SensorClient         │
│       < sensor_msgs::LaserScan > │
├──────────────────────────────────┤
│ + onMessageTimeout_              │
│ + postTimeoutMessageEvent        │
│ + timeout_                       │
│ - timeoutTimer_                  │
│ - initialized_                   │
├──────────────────────────────────┤
│ + SensorClient()                 │
│ + onMessageTimeout()             │
│ + configureEventSourceTypes()    │
│ + initialize()                   │
│ # resetTimer()                   │
│ - timeoutCallback()              │
└──────────────────────────────────┘
```

```
┌──────────────────────────────────┐
│      sm_dance_bot_2::cl          │
│      _lidar::ClLaserSensor       │
├──────────────────────────────────┤
│                                  │
├──────────────────────────────────┤
│ + ClLaserSensor()                │
└──────────────────────────────────┘
```