```
┌─────────────────────────────────┐
│      smacc::ISmaccClient        │
├─────────────────────────────────┤
│ # components_                   │
│ - stateMachine_                 │
│ - orthogonal_                   │
├─────────────────────────────────┤
│ + ISmaccClient()                │
│ + ~ISmaccClient()               │
│ + onInitialize()                │
│ + getName()                     │
│ + getComponent()                │
│ + getComponent()                │
│ + getType()                     │
│ + getStateMachine()             │
│ + connectSignal()               │
│ + requiresClient()              │
│ + getComponents()               │
│ + postEvent()                   │
│ + postEvent()                   │
│ # onOrthogonalAllocation()      │
│ # createComponent()             │
│ # createNamedComponent()        │
│ # getNode()                     │
│ # getLogger()                   │
│ - initialize()                  │
│ - setStateMachine()             │
│ - setOrthogonal()               │
└─────────────────────────────────┘
                 △
                 │
┌─────────────────────────────────┐
│      smacc::client_bases        │
│    ::SmaccSubscriberClient      │
│       < MessageType >           │
├─────────────────────────────────┤
│ + topicName                     │
│ + queueSize                     │
│ + onFirstMessageReceived_       │
│ + onMessageReceived_            │
│ + postMessageEvent              │
│ + postInitialMessageEvent       │
│ - sub_                          │
│ - firstMessage_                 │
│ - initialized_                  │
├─────────────────────────────────┤
│ + SmaccSubscriberClient()       │
│ + SmaccSubscriberClient()       │
│ + ~SmaccSubscriberClient()      │
│ + onMessageReceived()           │
│ + onFirstMessageReceived()      │
│ + onOrthogonalAllocation()      │
│ # onInitialize()                │
│ - messageCallback()             │
└─────────────────────────────────┘
       △                    △
       │                    │
       │        ┌─────────────────────────────────┐
       │        │      cl_multirole_sensor        │
       │        │     ::ClMultiroleSensor         │
       │        │       < MessageType >           │
       │        ├─────────────────────────────────┤
       │        │ + onMessageTimeout_             │
       │        │ + postTimeoutMessageEvent       │
       │        │ + timeout_                      │
       │        │ - timeoutTimer_                 │
       │        │ - initialized_                  │
       │        ├─────────────────────────────────┤
       │        │ + ClMultiroleSensor()           │
       │        │ + onMessageTimeout()            │
       │        │ + onOrthogonalAllocation()      │
       │        │ + onInitialize()                │
       │        │ # resetTimer()                  │
       │        │ - timeoutCallback()             │
       │        └─────────────────────────────────┘
       │                    ↑
       │             < sensor_msgs::msg
       │                 ::Temperature >
┌─────────────────────────────────┐
│      cl_multirole_sensor        │
│     ::ClMultiroleSensor         │
│ < sensor_msgs::msg::Temperature >│
├─────────────────────────────────┤
│ + onMessageTimeout_             │
│ + postTimeoutMessageEvent       │
│ + timeout_                      │
│ - timeoutTimer_                 │
│ - initialized_                  │
├─────────────────────────────────┤
│ + ClMultiroleSensor()           │
│ + onMessageTimeout()            │
│ + onOrthogonalAllocation()      │
│ + onInitialize()                │
│ # resetTimer()                  │
│ - timeoutCallback()             │
└─────────────────────────────────┘
                 △
                 │
┌─────────────────────────────────┐
│  sm_dance_bot::cl_temperature   │
│  _sensor::ClTemperatureSensor   │
├─────────────────────────────────┤
├─────────────────────────────────┤
│ + ClTemperatureSensor()         │
└─────────────────────────────────┘
```