```
┌─────────────────────────────────┐
│ RosArrayPublisher<               │
│  std_msgs::Float32MultiArray >   │
└─────────────────────────────────┘
                 ▲
                 ┊ _publisher
                 ┊
┌─────────────────────────────────┐
│      NavitonStatePublisher       │
└─────────────────────────────────┘
```