```
┌─────────────────────────────────────┐
│ sarafun::ExecuteAction              │
│ < ActionClass, ActionGoal >         │
├─────────────────────────────────────┤
│ - action_client_                    │
│ - goal_                             │
│ - action_name_                      │
│ - start_time_                       │
├─────────────────────────────────────┤
│ + ExecuteAction()                   │
│ + ~ExecuteAction()                  │
│ + executionRoutine()                │
│ + preemptionRoutine()               │
│ # fillGoal()                        │
│ # getTimeoutValue()                 │
│ # fillParameter()                   │
│ # fillParameter()                   │
│ # fillParameter()                   │
│ # fillParameter()                   │
│ # isSystemActive()                  │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
      < sarafun_msgs::ContactKeyframe
      Action, sarafun_msgs::ContactKeyframeGoal >

┌─────────────────────────────────────┐
│ sarafun::ExecuteAction              │
│ < sarafun_msgs::ContactKeyframe     │
│ Action, sarafun_msgs::ContactKeyframeGoal > │
├─────────────────────────────────────┤
│ - action_client_                    │
│ - goal_                             │
│ - action_name_                      │
│ - start_time_                       │
├─────────────────────────────────────┤
│ + ExecuteAction()                   │
│ + ~ExecuteAction()                  │
│ + executionRoutine()                │
│ + preemptionRoutine()               │
│ # fillGoal()                        │
│ # getTimeoutValue()                 │
│ # fillParameter()                   │
│ # fillParameter()                   │
│ # fillParameter()                   │
│ # fillParameter()                   │
│ # isSystemActive()                  │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
      ┌───────────────────────────┐
      │ sarafun::ContactAction    │
      ├───────────────────────────┤
      │ - node_handle_            │
      │ - node_name_              │
      │ - bt_name_                │
      ├───────────────────────────┤
      │ + ContactAction()         │
      │ + ~ContactAction()        │
      │ + fillGoal()              │
      │ + getTimeoutValue()       │
      └───────────────────────────┘
```