```
┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::StForwardNext    │
│ Table::configureForwardBehavior │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::StForwardNext  │
│ Table::configureForwardBehavior │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐          ┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::StForwardNext    │ ◄─────── │ sm_moveit::StForwardNext    │
│ Table::configureGlobalNavigation │       │ Table::runtimeConfigure     │
└─────────────────────────────┘          └─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐          ┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::StForwardNext  │ ◄─────── │ sm_moveit_2::StForwardNext  │
│ Table::configureGlobalNavigation │       │ Table::runtimeConfigure     │
└─────────────────────────────┘          └─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ smacc::ISmaccState          │
│ ::getROSNode                │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_dance_bot_strikes        │
│ _back::f_pattern_states     │
│ ::StiFPatternStartLoop      │
│ < SsFPattern1 >::loopCondition │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::pick_states      │
│ ::StCloseGripper::onExit    │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::pick_states    │
│ ::StCloseGripper::onExit    │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::place_states     │
│ ::StPlaceApproach::onExit   │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::place          │
│ _states::StPlaceApproach    │
│ ::onExit                    │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::StRotate180    │
│ ::runtimeConfigure          │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::place_states     │
│ ::StOpenGripper::runtimeConfigure │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::place          │
│ _states::StOpenGripper      │
│ ::runtimeConfigure          │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::StRotate180      │
│ ::runtimeConfigure          │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_atomic_cb::State2        │
│ ::runtimeConfigure          │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────────┐
│ smacc::ISmaccState          │    │ sm_dance_bot_strikes        │
│ ::requiresClient            │ ◄─ │ _back::radial_motion        │
└─────────────────────────────────┘    │ _states::StiRadialEndPoint  │
                                        │ ::runtimeConfigure          │
                                        └─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::pick_states      │
│ ::StGraspRetreat::runtimeConfigure │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::pick_states    │
│ ::StGraspRetreat::runtimeConfigure │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_dance_bot::StNavigate    │
│ Forward1::runtimeConfigure  │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::place          │
│ _states::StPlaceApproach    │
│ ::runtimeConfigure          │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::place_states     │
│ ::StPlaceApproach::runtimeConfigure │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::place_states     │
│ ::StPlaceRetreat::runtimeConfigure │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_dance_bot_strikes        │
│ _back::s_pattern_states     │
│ ::StiSPatternForward2::     │
│ runtimeConfigure            │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::place          │
│ _states::StPlaceRetreat     │
│ ::runtimeConfigure          │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_dance_bot_strikes        │
│ _back::s_pattern_states     │
│ ::StiSPatternForward4::     │
│ runtimeConfigure            │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::place_states     │
│ ::StMovePrePlacePose::      │
│ runtimeConfigure            │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::place          │
│ _states::StMovePrePlacePose │
│ ::runtimeConfigure          │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::pick_states      │
│ ::StMovePregraspPose::      │
│ runtimeConfigure            │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::pick_states    │
│ ::StMovePregraspPose::runtimeConfigure │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_dance_bot_strikes        │
│ _back::f_pattern_states     │
│ ::StiFPatternForward1::     │
│ runtimeConfigure            │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit::pick_states      │
│ ::StNavigationPosture       │
│ ::runtimeConfigure          │
└─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐
│ sm_moveit_2::pick_states    │
│ ::StNavigationPosture::     │
│ runtimeConfigure            │
└─────────────────────────────┘
```