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

```
┌──────────────────────────────────┐
│        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()              │
└──────────────────────────────────┘
```

```
┌──────────────────────────────────┐
│      multirole_sensor_client     │
│    ::ClMultiroleSensor< Message  │
│               Type >              │
├──────────────────────────────────┤
│ + onMessageTimeout_              │
│ + postTimeoutMessageEvent        │
│ + timeout_                       │
│ - timeoutTimer_                  │
│ - initialized_                   │
├──────────────────────────────────┤
│ + ClMultiroleSensor()            │
│ + onMessageTimeout()             │
│ + configureEventSourceTypes()    │
│ + initialize()                   │
│ # resetTimer()                   │
│ - timeoutCallback()              │
└──────────────────────────────────┘
```

< sensor_msgs::LaserScan >

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

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