```
┌─────────────────────────────────────┐
│   smacc::SmaccClientBehavior        │
├─────────────────────────────────────┤
│ - stateMachine_                     │
│ - currentState                      │
│ - currentOrthogonal                 │
├─────────────────────────────────────┤
│ + SmaccClientBehavior()             │
│ + ~SmaccClientBehavior()            │
│ + getStateMachine()                 │
│ + getName()                         │
│ + onEntry()                         │
│ + onExit()                          │
│ + postEvent()                       │
│ + postEvent()                       │
│ + requiresClient()                  │
│ + requiresComponent()               │
│ + getCurrentState()                 │
│ - configureEventSourceTypes()       │
└─────────────────────────────────────┘
```

```
┌─────────────────────────────────────┐
│   smacc::ISmaccUpdatable            │
├─────────────────────────────────────┤
│                                     │
├─────────────────────────────────────┤
│ + update()                          │
└─────────────────────────────────────┘
```

```
┌─────────────────────────────────────┐
│   ros_publisher_client             │
│    ::CbDefaultPublishLoop          │
├─────────────────────────────────────┤
│ - deferedPublishFn                  │
│ - client_                           │
├─────────────────────────────────────┤
│ + CbDefaultPublishLoop()           │
│ + CbDefaultPublishLoop()           │
│ + setMessage()                      │
│ + onEntry()                         │
│ + update()                          │
│ + onExit()                          │
└─────────────────────────────────────┘
```