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

```
┌─────────────────────────────────────┐
│        smacc::client_bases          │
│        ::SmaccSubscriberClient       │
│           < MessageType >           │
├─────────────────────────────────────┤
│ + topicName                         │
│ + queueSize                         │
│ + onFirstMessageReceived_           │
│ + onMessageReceived_                │
│ + postMessageEvent                  │
│ + postInitialMessageEvent           │
│ # nh_                               │
│ - sub_                              │
│ - firstMessage_                     │
│ - initialized_                      │
├─────────────────────────────────────┤
│ + SmaccSubscriberClient()           │
│ + ~SmaccSubscriberClient()          │
│ + onMessageReceived()               │
│ + onFirstMessageReceived()          │
│ + configureEventSourceTypes()       │
│ + initialize()                      │
│ - messageCallback()                 │
└─────────────────────────────────────┘
```

< ClLaserSensor >

```
┌─────────────────────────────────────┐
│        smacc::client_bases          │
│        ::SmaccSubscriberClient       │
│           < ClLaserSensor >         │
├─────────────────────────────────────┤
│ + topicName                         │
│ + queueSize                         │
│ + onFirstMessageReceived_           │
│ + onMessageReceived_                │
│ + postMessageEvent                  │
│ + postInitialMessageEvent           │
│ # nh_                               │
│ - sub_                              │
│ - firstMessage_                     │
│ - initialized_                      │
├─────────────────────────────────────┤
│ + SmaccSubscriberClient()           │
│ + ~SmaccSubscriberClient()          │
│ + onMessageReceived()               │
│ + onFirstMessageReceived()          │
│ + configureEventSourceTypes()       │
│ + initialize()                      │
│ - messageCallback()                 │
└─────────────────────────────────────┘
```

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