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