```
┌─────────────────────────────────────────┐
│      smacc::SmaccClientBehavior          │
├─────────────────────────────────────────┤
│ - stateMachine_                          │
│ - currentState                           │
│ - currentOrthogonal                      │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + SmaccClientBehavior()                  │
│ + ~SmaccClientBehavior()                 │
│ + getStateMachine()                      │
│ + getName()                              │
│ + runtimeConfigure()                     │
│ + onEntry()                              │
│ + onExit()                               │
│ + postEvent()                            │
│ + postEvent()                            │
│ + requiresClient()                       │
│ + requiresComponent()                    │
│ + getCurrentState()                      │
│ - configureEventSourceTypes()            │
└─────────────────────────────────────────┘
                    △
                    │
┌─────────────────────────────────────────┐
│   cl_ros_publisher::CbPublish            │
│      Once< RosMsgType >                  │
├─────────────────────────────────────────┤
│ - deferedPublishFn                       │
│ - client_                                │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + CbPublishOnce()                        │
│ + CbPublishOnce()                        │
│ + setMessage()                           │
│ + onEntry()                              │
│ + onExit()                               │
└─────────────────────────────────────────┘
```