```
┌────────────────────────────────────────┐
│   smacc::ISmaccClientBehavior          │
├────────────────────────────────────────┤
│ - stateMachine_                        │
│ - currentState                         │
│ - currentOrthogonal                    │
├────────────────────────────────────────┤
│ + ISmaccClientBehavior()               │
│ + ~ISmaccClientBehavior()              │
│ + getStateMachine()                    │
│ + getName()                            │
│ + requiresClient()                     │
│ + requiresComponent()                  │
│ + getNode()                            │
│ # runtimeConfigure()                   │
│ # onEntry()                            │
│ # onExit()                             │
│ # postEvent()                          │
│ # postEvent()                          │
│ # getCurrentState()                    │
│ # executeOnEntry()                     │
│ # executeOnExit()                      │
│ # dispose()                            │
│ - onOrthogonalAllocation()             │
└────────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌────────────────────────────────────────┐
│   smacc::SmaccAsyncClientBehavior       │
├────────────────────────────────────────┤
│ - onEntryThread_                       │
│ - onExitThread_                        │
│ - postFinishEventFn_                   │
│ - postSuccessEventFn_                  │
│ - postFailureEventFn_                  │
│ - onFinished_                          │
│ - onSuccess_                           │
│ - onFailure_                           │
├────────────────────────────────────────┤
│ + onOrthogonalAllocation()             │
│ + ~SmaccAsyncClientBehavior()          │
│ + onSuccess()                          │
│ + onFinished()                         │
│ + onFailure()                          │
│ # executeOnEntry()                     │
│ # executeOnExit()                      │
│ # postSuccessEvent()                   │
│ # postFailureEvent()                   │
│ # dispose()                            │
└────────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌──────────────────────────────┐    ┌──────────────────────────────┐
│   cl_move_base_z::CbMoveBase  │    │   smacc::ISmaccUpdatable     │
│        ClientBehaviorBase     │    ├──────────────────────────────┤
├──────────────────────────────┤    │ - periodDuration_            │
│ # moveBaseClient_             │    │ - lastUpdate_                │
│ # visualizationMarkersPub_    │    ├──────────────────────────────┤
├──────────────────────────────┤    │ + ISmaccUpdatable()          │
│ + onOrthogonalAllocation()    │    │ + ISmaccUpdatable()          │
│ - propagateSuccessEvent()     │    │ + executeUpdate()            │
│ - propagateFailureEvent()     │    │ + setUpdatePeriod()          │
└──────────────────────────────┘    │ # update()                   │
                  △                  └──────────────────────────────┘
                  │                                  △
                  │                                  │
┌────────────────────────────────────────┐
│      cl_move_base_z::CbUndoPath         │
│            Backwards2                   │
├────────────────────────────────────────┤
│ - goal_                                │
│ - odomTracker_                         │
│ - listener                             │
│ - robotPose_                           │
│ - goalLinePassed_                      │
│ - initial_plane_side_                  │
│ - triggerThreshold_                    │
│ - postVirtualLinePassed_               │
├────────────────────────────────────────┤
│ + CbUndoPathBackwards2()               │
│ + onEntry()                            │
│ + onExit()                             │
│ + update()                             │
│ + onOrthogonalAllocation()             │
│ - publishMarkers()                     │
│ - evalPlaneSide()                      │
└────────────────────────────────────────┘
```