```
┌─────────────────────────────────┐
│      smacc::ISmaccClient        │
├─────────────────────────────────┤
│ # components_                   │
│ - stateMachine_                 │
│ - orthogonal_                   │
├─────────────────────────────────┤
│ + ISmaccClient()                │
│ + ~ISmaccClient()               │
│ + initialize()                  │
│ + getName()                     │
│ + postEvent()                   │
│ + postEvent()                   │
│ + getComponent()                │
│ + getComponent()                │
│ + getType()                     │
│ + getStateMachine()             │
│ + connectSignal()               │
│ + requiresClient()              │
│ + getComponents()               │
│ # onOrthogonalAllocation()      │
│ # createComponent()             │
│ # createNamedComponent()        │
│ # setStateMachine()             │
│ # setOrthogonal()               │
└─────────────────────────────────┘
```

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

< sensor_msgs::LaserScan >

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

```
┌───────────────────────────────────┐
│      cl_multirole_sensor          │
│      ::ClMultiroleSensor          │
│        < MessageType >            │
├───────────────────────────────────┤
│ + onMessageTimeout_               │
│ + postTimeoutMessageEvent         │
│ + timeout_                        │
│ - timeoutTimer_                   │
│ - initialized_                    │
├───────────────────────────────────┤
│ + ClMultiroleSensor()             │
│ + onMessageTimeout()              │
│ + onOrthogonalAllocation()        │
│ + initialize()                    │
│ # resetTimer()                    │
│ - timeoutCallback()               │
└───────────────────────────────────┘
```

< sensor_msgs::LaserScan >

```
┌───────────────────────────────────┐
│      cl_multirole_sensor          │
│      ::ClMultiroleSensor          │
│   < sensor_msgs::LaserScan >      │
├───────────────────────────────────┤
│ + onMessageTimeout_               │
│ + postTimeoutMessageEvent         │
│ + timeout_                        │
│ - timeoutTimer_                   │
│ - initialized_                    │
├───────────────────────────────────┤
│ + ClMultiroleSensor()             │
│ + onMessageTimeout()              │
│ + onOrthogonalAllocation()        │
│ + initialize()                    │
│ # resetTimer()                    │
│ - timeoutCallback()               │
└───────────────────────────────────┘
```

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