```
┌─────────────────────────────────────┐
│  smacc::SmaccClientBehavior         │
├─────────────────────────────────────┤
│  - stateMachine_                    │
│  - currentState                     │
│  - currentOrthogonal                │
├─────────────────────────────────────┤
│  + SmaccClientBehavior()            │
│  + ~SmaccClientBehavior()           │
│  + getStateMachine()                │
│  + getName()                        │
│  + runtimeConfigure()               │
│  + onEntry()                        │
│  + onExit()                         │
│  + postEvent()                      │
│  + postEvent()                      │
│  + requiresClient()                 │
│  + requiresComponent()              │
│  + getCurrentState()                │
│  - configureEventSourceTypes()      │
└─────────────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────────────┐
│  smacc::ISmaccUpdatable             │
├─────────────────────────────────────┤
│  - periodDuration_                  │
│  - lastUpdate_                      │
├─────────────────────────────────────┤
│  + ISmaccUpdatable()                │
│  + ISmaccUpdatable()                │
│  + executeUpdate()                  │
│  + setUpdatePeriod()                │
│  # update()                         │
└─────────────────────────────────────┘

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