```
┌─────────────────────────────────┐
│       smacc::ISmaccClient       │
├─────────────────────────────────┤
│ # stateMachine_                 │
│ # components_                   │
├─────────────────────────────────┤
│ + ISmaccClient()                │
│ + ~ISmaccClient()               │
│ + initialize()                  │
│ + setStateMachine()             │
│ + getName()                     │
│ + postEvent()                   │
│ + postEvent()                   │
│ + getComponent()                │
│ + configureEventSourceTypes()   │
│ + getType()                     │
└─────────────────────────────────┘
```

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

< sensor_msgs::LaserScan >

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

```
┌───────────────────────────────────┐
│     multirole_sensor_client       │
│     ::ClMultiroleSensor< Message  │
│              Type >               │
├───────────────────────────────────┤
│ + onMessageTimeout_               │
│ + postTimeoutMessageEvent         │
│ + timeout_                        │
│ - timeoutTimer_                   │
│ - initialized_                    │
├───────────────────────────────────┤
│ + ClMultiroleSensor()             │
│ + onMessageTimeout()              │
│ + configureEventSourceTypes()     │
│ + initialize()                    │
│ # resetTimer()                    │
│ - timeoutCallback()               │
└───────────────────────────────────┘
```

< sensor_msgs::LaserScan >

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

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