```
                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_ros_timer_client    │
                                                      │ ::CbTimer::onEntry      │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_ros_timer_client    │
                                                      │ ::CbTimerCountdownOnce  │
                                                      │ ::onEntry               │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_ros_timer_client    │
                                                      │ ::CbTimerCountdownLoop  │
                                                      │ ::onEntry               │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ sm_dance_bot::cl_led    │
                                                      │ ::CbLEDOn::onEntry      │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ sm_dance_bot_strikes    │
                                                      │ _back::cl_led::CbLEDOn  │
                                                      │ ::onEntry               │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ sm_dance_bot::cl_led    │
                                                      │ ::CbLEDOff::onEntry     │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ sm_dance_bot_strikes    │
                                                      │ _back::cl_led::CbLEDOff │
                                                      │ ::onEntry               │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_keyboard::CbDefaultKeyboard │
                                                      │ Behavior::onEntry       │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ sm_dance_bot::cl_string │
                                                      │ _publisher::CbStringPublisher │
                                                      │ ::onEntry               │
                                                      └────────────────────────┘

┌──────────────────────────┐                          ┌────────────────────────┐
│ smacc::SmaccClientBehavior│◄─────                    │ sm_dance_bot_strikes    │
│ ::requiresClient          │                          │ _back::cl_string_publisher │
└──────────────────────────┘                          │ ::CbStringPublisher::onEntry │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_move_base_z::CbUndoPath │
                                                      │ Backwards::onEntry      │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_move_base_z::CbNavigate │
                                                      │ GlobalPosition::onEntry │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_move_base_z::CbAbsolute │
                                                      │ Rotate::onEntry         │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_move_base_z::CbRotate │
                                                      │ ::onEntry               │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_move_base_z::CbNavigate │
                                                      │ Backwards::onEntry      │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_ros_publisher_client │
                                                      │ ::CbPublishOnce::onEntry │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_ros_publisher_client │
                                                      │ ::CbDefaultPublishLoop  │
                                                      │ ::onEntry               │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_move_base_z::CbNavigate │
                                                      │ Forward::onEntry        │
                                                      └────────────────────────┘

                                                      ┌────────────────────────┐
                                                      │ cl_multirole_sensor     │
                                                      │ _client::CbDefaultMultiRole │
                                                      │ SensorBehavior< sm_dance │
                                                      │ _bot_strikes_back::cl_lidar │
                                                      │ ::ClLidarSensor >::onEntry │
                                                      └────────────────────────┘
```