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

```
┌─────────────────────────────────────┐
│    smacc::SmaccClientBehavior        │
├─────────────────────────────────────┤
├─────────────────────────────────────┤
│ + onEntry()                          │
│ + onExit()                           │
└─────────────────────────────────────┘
```

```
┌─────────────────────────────────────┐
│  cl_multirole_sensor                 │
│  ::CbDefaultMultiRoleSensor          │
│       Behavior< ClientType >         │
├─────────────────────────────────────┤
│ + sensor_                            │
│ + deferedEventPropagation            │
├─────────────────────────────────────┤
│ + CbDefaultMultiRoleSensor           │
│ Behavior()                           │
│ + configureEventSourceTypes()        │
│ + propagateEvent()                   │
│ + propagateEvent2()                  │
│ + onEntry()                          │
│ + onExit()                           │
│ + onMessageCallback()                │
│ + getEventLabel()                    │
└─────────────────────────────────────┘
```

< sm_dance_bot_strikes
_back::cl_lidar::ClLidarSensor >

```
┌─────────────────────────────────────┐
│  cl_multirole_sensor                 │
│  ::CbDefaultMultiRoleSensor          │
│  Behavior< sm_dance_bot_strikes      │
│   _back::cl_lidar::ClLidarSensor >   │
├─────────────────────────────────────┤
│ + sensor_                            │
│ + deferedEventPropagation            │
├─────────────────────────────────────┤
│ + CbDefaultMultiRoleSensor           │
│ Behavior()                           │
│ + configureEventSourceTypes()        │
│ + propagateEvent()                   │
│ + propagateEvent2()                  │
│ + onEntry()                          │
│ + onExit()                           │
│ + onMessageCallback()                │
│ + getEventLabel()                    │
└─────────────────────────────────────┘
```

```
┌─────────────────────────────────────┐
│  sm_dance_bot_strikes                │
│   _back::cl_lidar::CbLidarSensor     │
├─────────────────────────────────────┤
├─────────────────────────────────────┤
│ + CbLidarSensor()                    │
│ + onEntry()                          │
│ + onMessageCallback()                │
└─────────────────────────────────────┘
```