```
┌─────────────────────────────────────┐
│ smacc::ISmaccClientBehavior          │
├─────────────────────────────────────┤
│ - stateMachine_                      │
│ - currentState                       │
│ - currentOrthogonal                  │
├─────────────────────────────────────┤
│ + ISmaccClientBehavior()             │
│ + ~ISmaccClientBehavior()            │
│ + getStateMachine()                  │
│ + getName()                          │
│ + requiresClient()                   │
│ + requiresComponent()                │
│ # runtimeConfigure()                 │
│ # onEntry()                          │
│ # onExit()                           │
│ # postEvent()                        │
│ # postEvent()                        │
│ # getCurrentState()                  │
│ # executeOnEntry()                   │
│ # executeOnExit()                    │
│ # dispose()                          │
│ - onOrthogonalAllocation()           │
└─────────────────────────────────────┘
                 △
                 │
┌─────────────────────────────────────┐      ┌─────────────────────────────┐
│ smacc::SmaccAsyncClientBehavior      │      │ smacc::ISmaccUpdatable      │
├─────────────────────────────────────┤      ├─────────────────────────────┤
│ - onEntryThread_                     │      │ - periodDuration_           │
│ - onExitThread_                      │      │ - lastUpdate_               │
│ - postFinishEventFn_                 │      ├─────────────────────────────┤
│ - postSuccessEventFn_                │      │ + ISmaccUpdatable()         │
│ - postFailureEventFn_                │      │ + ISmaccUpdatable()         │
├─────────────────────────────────────┤      │ + executeUpdate()           │
│ + onOrthogonalAllocation()           │      │ + setUpdatePeriod()         │
│ + ~SmaccAsyncClientBehavior()        │      │ # update()                  │
│ # executeOnEntry()                   │      └─────────────────────────────┘
│ # executeOnExit()                    │                   △
│ # postSuccessEvent()                 │                   │
│ # postFailureEvent()                 │                   │
│ # dispose()                          │                   │
└─────────────────────────────────────┘                   │
                 △                                         │
                 │                                         │
          ┌──────────────────────────────────────┐
          │ cl_move_group_interface              │
          │   ::CbMoveEndEffectorTrajectory      │
          ├──────────────────────────────────────┤
          │ + group_                             │
          │ # endEffectorTrajectory_             │
          │ # movegroupClient_                   │
          │ - markersPub_                        │
          │ - ma                                 │
          │ - iksrv_                             │
          ├──────────────────────────────────────┤
          │ + CbMoveEndEffectorTrajectory()      │
          │ + CbMoveEndEffectorTrajectory()      │
          │ + onEntry()                          │
          │ + update()                           │
          │ # generateTrajectory()               │
          │ # publishTrajectoryMarkers()         │
          │ - initializeROS()                    │
          └──────────────────────────────────────┘
                           △
                           │
          ┌──────────────────────────────────────┐
          │ cl_move_group_interface              │
          │   ::CbCircularPivotMotion            │
          ├──────────────────────────────────────┤
          │ + angularSpeed_rad_s_                │
          │ + linearSpeed_m_s_                   │
          │ + relativeInitialPose_               │
          │ - planePivotPose_                    │
          │ - deltaRadians_                      │
          │ - markersPub_                        │
          ├──────────────────────────────────────┤
          │ + CbCircularPivotMotion()            │
          │ + CbCircularPivotMotion()            │
          │ + CbCircularPivotMotion()            │
          │ + generateTrajectory()               │
          └──────────────────────────────────────┘
```