```
┌─────────────────────────────────────────┐
│   smacc::ISmaccClientBehavior           │
├─────────────────────────────────────────┤
│ - stateMachine_                         │
│ - currentState                          │
│ - currentOrthogonal                     │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + ISmaccClientBehavior()                │
│ + ~ISmaccClientBehavior()               │
│ + getStateMachine()                     │
│ + getName()                             │
│ + requiresClient()                      │
│ + requiresComponent()                   │
│ # runtimeConfigure()                    │
│ # onEntry()                             │
│ # onExit()                              │
│ # postEvent()                           │
│ # postEvent()                           │
│ # getCurrentState()                     │
│ - configureEventSourceTypes()           │
└─────────────────────────────────────────┘
                    △
                    │
┌─────────────────────────────────────────┐
│   smacc::SmaccClientBehavior            │
├─────────────────────────────────────────┤
│                                         │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + onEntry()                             │
│ + onExit()                              │
└─────────────────────────────────────────┘
                    △
                    │
┌─────────────────────────────────────────┐
│   cl_ros_publisher::CbPublish           │
│      Once< RosMsgType >                 │
├─────────────────────────────────────────┤
│ - deferedPublishFn                      │
│ - client_                               │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + CbPublishOnce()                       │
│ + CbPublishOnce()                       │
│ + setMessage()                          │
│ + onEntry()                             │
│ + onExit()                              │
└─────────────────────────────────────────┘
```