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

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