```
                                    ┌─────────────────────────┐
                                    │  smacc::ISmaccState     │
                                    │    ::getROSNode         │
                                    └─────────────────────────┘

                                    ┌─────────────────────────┐
                                    │ sm_dance_bot_3::f_pattern│
                                    │ _states::StiFPatternStartLoop│
                                    │ < SsFPattern1 >::loopCondition│
                                    └─────────────────────────┘

                                    ┌─────────────────────────┐
                                    │ sm_dance_bot_3::s_pattern│
                                    │ _states::StiSPatternForward4│
                                    │    ::runtimeConfigure    │
                                    └─────────────────────────┘

                                    ┌─────────────────────────┐
                                    │ sm_dance_bot_3::s_pattern│
                                    │ _states::StiSPatternForward2│
                                    │    ::runtimeConfigure    │
                                    └─────────────────────────┘

                                    ┌─────────────────────────┐
                                    │  sm_atomic::State2::     │
                                    │    runtimeConfigure      │
                                    └─────────────────────────┘

                                    ┌─────────────────────────┐
                                    │ sm_dance_bot_2::radial   │
                                    │ _motion_states::StiRadialEnd│
                                    │ Point::runtimeConfigure  │
┌─────────────────────┐             └─────────────────────────┘
│ smacc::ISmaccState  │
│   ::requiresClient  │             ┌─────────────────────────┐
└─────────────────────┘             │ sm_dance_bot_3::radial   │
                                    │ _motion_states::StiRadialEnd│
                                    │ Point::runtimeConfigure  │
                                    └─────────────────────────┘

                                    ┌─────────────────────────┐
                                    │ sm_dance_bot::StNavigate │
                                    │ Forward1::runtimeConfigure│
                                    └─────────────────────────┘

                                    ┌─────────────────────────┐
                                    │ sm_dance_bot_3::StNavigate│
                                    │ Forward1::runtimeConfigure│
                                    └─────────────────────────┘

                                    ┌─────────────────────────┐
                                    │ sm_dance_bot_3::f_pattern│
                                    │ _states::StiFPatternForward1│
                                    │    ::runtimeConfigure    │
                                    └─────────────────────────┘

                                    ┌─────────────────────────┐
                                    │ sm_dance_bot::StNavigate │
                                    │ ToWaypointsX::runtimeConfigure│
                                    └─────────────────────────┘

                                    ┌─────────────────────────┐
                                    │ sm_dance_bot_3::StNavigate│
                                    │ ToWaypointsX::runtimeConfigure│
                                    └─────────────────────────┘
```