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

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

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

                                    ┌─────────────────────┐
                                    │ sm_dance_bot_3::radial │
                                    │ _motion_states::StiRadialEnd │
                                    │   Point::runtimeConfigure │
                                    └─────────────────────┘

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

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

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

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

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

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