```
┌─────────────────────────────────────┐
│   smacc::ISmaccClientBehavior        │
├─────────────────────────────────────┤
│ - stateMachine_                      │
│ - currentState                       │
│ - currentOrthogonal                  │
├─────────────────────────────────────┤
│ + ISmaccClientBehavior()             │
│ + ~ISmaccClientBehavior()            │
│ + getStateMachine()                  │
│ + getName()                          │
│ + requiresClient()                   │
│ + requiresComponent()                │
│ + getNode()                          │
│ # runtimeConfigure()                 │
│ # onEntry()                          │
│ # onExit()                           │
│ # postEvent()                        │
│ # postEvent()                        │
│ # getCurrentState()                  │
│ # executeOnEntry()                   │
│ # executeOnExit()                    │
│ # dispose()                          │
│ - onOrthogonalAllocation()           │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────┐
│   smacc::SmaccAsyncClientBehavior    │
├─────────────────────────────────────┤
│ - onEntryThread_                     │
│ - onExitThread_                      │
│ - postFinishEventFn_                 │
│ - postSuccessEventFn_                │
│ - postFailureEventFn_                │
│ - onFinished_                        │
│ - onSuccess_                         │
│ - onFailure_                         │
├─────────────────────────────────────┤      ┌─────────────────────────────┐
│ + onOrthogonalAllocation()           │      │   smacc::ISmaccUpdatable    │
│ + ~SmaccAsyncClientBehavior()        │      ├─────────────────────────────┤
│ + onSuccess()                        │      │ - periodDuration_           │
│ + onFinished()                       │      │ - lastUpdate_               │
│ + onFailure()                        │      ├─────────────────────────────┤
│ # executeOnEntry()                   │      │ + ISmaccUpdatable()         │
│ # executeOnExit()                    │      │ + ISmaccUpdatable()         │
│ # postSuccessEvent()                 │      │ + executeUpdate()           │
│ # postFailureEvent()                 │      │ + setUpdatePeriod()         │
│ # dispose()                          │      │ # update()                  │
└─────────────────────────────────────┘      └─────────────────────────────┘
                  △                                        △
                  │                                        │
        ┌─────────────────────────────────────────────────┘
        │
┌─────────────────────────────────────────┐
│        cl_move_group_interface           │
│        ::CbMoveEndEffectorTrajectory      │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + group_                                 │
│ + tipLink_                               │
│ + allowInitialTrajectoryState            │
│ JointDiscontinuity_                      │
│ # endEffectorTrajectory_                 │
│ # movegroupClient_                       │
│ # beahiorMarkers_                        │
│ - markersPub_                            │
│ - markersInitialized_                    │
│ - iksrv_                                 │
│ - m_mutex_                               │
│ - postJointDiscontinuityEvent            │
│ - postIncorrectInitialState              │
│ Event                                    │
│ - postMotionExecutionFailure             │
│ Events                                   │
│ - autocleanmarkers                       │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + CbMoveEndEffectorTrajectory()          │
│ + CbMoveEndEffectorTrajectory()          │
│ + onOrthogonalAllocation()               │
│ + onEntry()                              │
│ + onExit()                               │
│ + update()                               │
│ # computeJointSpaceTrajectory()          │
│ # executeJointSpaceTrajectory()          │
│ # generateTrajectory()                   │
│ # createMarkers()                        │
│ # getCurrentEndEffectorPose()            │
│ - initializeROS()                        │
└─────────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────────┐
│        cl_move_group_interface           │
│        ::CbUndoLastTrajectory            │
├─────────────────────────────────────────┤
│ - backIndex_                             │
│ - trajectory                             │
│ - reversed                               │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + CbUndoLastTrajectory()                 │
│ + CbUndoLastTrajectory()                 │
│ + ~CbUndoLastTrajectory()                │
│ + onEntry()                              │
└─────────────────────────────────────────┘
```