```
                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │  ros_timer_client::CbTimer  │
                                              │         ::onEntry           │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │  ros_timer_client::CbTimer  │
                                              │   CountdownOnce::onEntry     │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │  ros_timer_client::CbTimer  │
                                              │   CountdownLoop::onEntry     │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │    sm_dance_bot::cl_led      │
                                              │     ::CbLEDOn::onEntry       │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │    sm_dance_bot_3::cl        │
                                              │   _led::CbLEDOn::onEntry     │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │    sm_dance_bot::cl_led      │
                                              │     ::CbLEDOff::onEntry      │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │    sm_dance_bot_3::cl        │
                                              │   _led::CbLEDOff::onEntry     │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │ keyboard_client::CbDefault   │
                                              │ KeyboardBehavior::onEntry    │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │  sm_dance_bot::cl_string     │
                                              │ _publisher::CbStringPublisher│
                                              │         ::onEntry            │
                                              └─────────────────────────────┘

┌─────────────────────────────┐               ┌─────────────────────────────┐
│ smacc::SmaccClientBehavior  │◀───           │    sm_dance_bot_3::cl        │
│      ::requiresClient        │               │ _string_publisher::CbString  │
└─────────────────────────────┘               │   Publisher::onEntry         │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │   move_base_z_client        │
                                              │  ::CbUndoPathBackwards       │
                                              │         ::onEntry            │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │   move_base_z_client        │
                                              │ ::CbNavigateGlobalPosition   │
                                              │         ::onEntry            │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │   move_base_z_client        │
                                              │   ::CbAbsoluteRotate::       │
                                              │         onEntry              │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │   move_base_z_client        │
                                              │   ::CbRotate::onEntry        │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │   move_base_z_client        │
                                              │   ::CbNavigateBackwards      │
                                              │         ::onEntry            │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │   ros_publisher_client      │
                                              │  ::CbPublishOnce::onEntry    │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │   ros_publisher_client      │
                                              │  ::CbDefaultPublishLoop      │
                                              │         ::onEntry            │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │   move_base_z_client        │
                                              │   ::CbNavigateForward        │
                                              │         ::onEntry            │
                                              └─────────────────────────────┘

                                              ┌─────────────────────────────┐
                                              │  multirole_sensor_client    │
                                              │ ::CbDefaultMultiRoleSensorBehavior│
                                              │ < ClLaserSensor >::onEntry   │
                                              └─────────────────────────────┘
```