```
┌─────────────────────────────────────┐
│   smacc2::ISmaccClientBehavior      │
├─────────────────────────────────────┤
│  -   stateMachine_                  │
│  -   currentState                   │
│  -   currentOrthogonal              │
├─────────────────────────────────────┤
│  +   ISmaccClientBehavior()         │
│  +   ~ISmaccClientBehavior()        │
│  +   getStateMachine()              │
│  +   getName()                      │
│  +   requiresClient()               │
│  +   requiresComponent()            │
│  +   onEntry()                      │
│  +   onExit()                       │
│  +   executeOnEntry()               │
│  +   executeOnExit()                │
│  #   runtimeConfigure()             │
│  #   postEvent()                    │
│  #   postEvent()                    │
│  #   getCurrentState()              │
│  #   dispose()                      │
│  #   getNode()                      │
│  #   getLogger()                    │
│  -   onOrthogonalAllocation()       │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────┐
│     smacc2::SmaccAsyncClient        │
│              Behavior               │
├─────────────────────────────────────┤
│  -  onEntryThread_                  │
│  -  onExitThread_                   │
│  -  postFinishEventFn_              │
│  -  postSuccessEventFn_             │
│  -  postFailureEventFn_             │
│  -  onFinished_                     │
│  -  onSuccess_                      │
│  -  onFailure_                      │
│  -  isShutdownRequested_            │
├─────────────────────────────────────┤
│  +  onOrthogonalAllocation()        │
│  +  ~SmaccAsyncClientBehavior()     │
│  +  onSuccess()                     │
│  +  onFinished()                    │
│  +  onFailure()                     │
│  +  requestForceFinish()            │
│  +  executeOnEntry()                │
│  +  executeOnExit()                 │
│  +  waitOnEntryThread()             │
│  +  onSuccess()                     │
│  +  onFinished()                    │
│  +  onFailure()                     │
│  #  postSuccessEvent()              │
│  #  postFailureEvent()              │
│  #  dispose()                       │
│  #  isShutdownRequested()           │
│  -  waitFutureIfNotFinished()       │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────┐
│     cl_nitrosz::CbNav2ZClient       │
│            BehaviorBase             │
├─────────────────────────────────────┤
│  #  nitroszClient_                  │
│  #  navigationCallback_             │
│  #  navigationResult_               │
│  #  goalHandleFuture_               │
├─────────────────────────────────────┤
│  +  ~CbNav2ZClientBehaviorBase()    │
│  +  onOrthogonalAllocation()        │
│  #  sendGoal()                      │
│  #  cancelGoal()                    │
│  #  isOwnActionResponse()           │
│  #  onNavigationResult()            │
│  #  onNavigationActionSuccess()     │
│  #  onNavigationActionAbort()       │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────┐
│  cl_nitrosz::CbNavigateForward      │
├─────────────────────────────────────┤
│  +   options                        │
│  #   odomTracker_                   │
│  #   goalPose_                      │
│  #   forwardDistance_               │
├─────────────────────────────────────┤
│  +   CbNavigateForward()            │
│  +   CbNavigateForward()            │
│  +   CbNavigateForward()            │
│  +   ~CbNavigateForward()           │
│  +   onEntry()                      │
│  +   onExit()                       │
│  +   setForwardDistance()           │
└─────────────────────────────────────┘
```