```
           ┌─────────────────────┐
           │   rclcpp::Node      │
           ├─────────────────────┤
           │                     │
           ├─────────────────────┤
           │                     │
           └─────────────────────┘
              △△△△△
           ┌─────────────────────┐
           │   LEDActionServer   │
           ├─────────────────────┤
           │ + as_               │
           │ + stateMarkerPublisher_ │
           │ + cmd               │
           │ + currentState_     │
           │ + as_               │
           │ + as_               │
           │ + as_               │
           │ + as_               │
           ├─────────────────────┤
           │ + LEDActionServer() │
           │ + execute()         │
           │ + handle_goal()     │
           │ + handle_cancel()   │
           │ + handle_accepted() │
           │ + run()             │
           │ + publishStateMarker() │
           │ + LEDActionServer() │
           │ + execute()         │
           │ + handle_goal()     │
           │ + handle_cancel()   │
           │ + handle_accepted() │
           │ + run()             │
           │ + publishStateMarker() │
           │ + LEDActionServer() │
           │ + execute()         │
           │ + handle_goal()     │
           │ + handle_cancel()   │
           │ + handle_accepted() │
           │ + run()             │
           │ + publishStateMarker() │
           │ + LEDActionServer() │
           │ + execute()         │
           │ + handle_goal()     │
           │ + handle_cancel()   │
           │ + handle_accepted() │
           │ + run()             │
           │ + publishStateMarker() │
           │ + LEDActionServer() │
           │ + execute()         │
           │ + handle_goal()     │
           │ + handle_cancel()   │
           │ + handle_accepted() │
           │ + run()             │
           │ + publishStateMarker() │
           └─────────────────────┘
```