```
┌─────────────────────────────────────────┐
│        smacc2::ISmaccComponent          │
├─────────────────────────────────────────┤
│ # stateMachine_                         │
│ # owner_                                │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + ISmaccComponent()                     │
│ + ~ISmaccComponent()                    │
│ + getName()                             │
│ # onInitialize()                        │
│ # postEvent()                           │
│ # postEvent()                           │
│ # onOrthogonalAllocation()              │
│ # requiresComponent()                   │
│ # requiresClient()                      │
│ # createSiblingComponent()              │
│ # createSiblingNamedComponent()         │
│ # getNode()                             │
│ # getLogger()                           │
│ - initialize()                          │
│ - setStateMachine()                     │
└─────────────────────────────────────────┘
                    △
                    │
┌─────────────────────────────────────────┐
│       sm_dance_bot_warehouse            │
│     ::cl_lidar::CpForwardObstacle       │
│              Detector                   │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + lastScanMessage_                      │
│ + SECURITY_DISTANCE                     │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + onInitialize()                        │
│ + modulo_Euclidean()                    │
│ + getForwardDistance()                  │
│ + MessageCallbackStoreDistance          │
│ ToWall()                                │
└─────────────────────────────────────────┘
```