```
┌─────────────────────────────────┐
│   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()  │
└─────────────────────────────────┘
```

```
┌─────────────────────────────────┐
│   smacc2::ISmaccUpdatable       │
├─────────────────────────────────┤
│  -   periodDuration_           │
│  -   lastUpdate_               │
├─────────────────────────────────┤
│  +   ISmaccUpdatable()          │
│  +   ISmaccUpdatable()          │
│  +   executeUpdate()            │
│  +   setUpdatePeriod()          │
│  #   update()                   │
└─────────────────────────────────┘
                △
                │
```

```
┌─────────────────────────────────────┐
│  cl_moveit2z::CbMoveEndEffector     │
│              Trajectory             │
├─────────────────────────────────────┤
│  +   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_moveit2z::CbCircularPouring     │
│              Motion                 │
├─────────────────────────────────────┤
│  +   angularSpeed_rad_s_            │
│  +   linearSpeed_m_s_              │
│  +   directionVector_              │
│  +   pointerRelativePose_           │
│  #   relativePivotPoint_            │
│  #   deltaHeight_                   │
│  #   pointerTrajectory_             │
│  -   globalFrame_                   │
├─────────────────────────────────────┤
│  +   CbCircularPouringMotion()      │
│  +   generateTrajectory()           │
│  +   createMarkers()                │
│  -   computeCurrentEndEffector      │
│      PoseRelativeToPivot()          │
└─────────────────────────────────────┘
```