```
┌─────────────────────────────────────┐
│     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::CbPositionControl      │
│             FreeSpace                │
├─────────────────────────────────────┤
│  +  yaw_goal_tolerance               │
│     _rads_                           │
│  +  threshold_distance_              │
│  +  target_pose_                     │
│  -  targetYaw_                       │
│  -  goalReached_                     │
│  -  k_betta_                         │
│  -  max_angular_yaw_speed_           │
│  -  prev_error_linear_               │
│  -  prev_error_angular_              │
│  -  integral_linear_                 │
│  -  integral_angular_                │
│  -  max_linear_velocity              │
│  -  max_angular_velocity             │
│  -  cmd_vel_pub_                     │
├─────────────────────────────────────┤
│  +  CbPositionControlFreeSpace()     │
│  +  updateParameters()               │
│  +  onEntry()                        │
│  +  onExit()                         │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────┐
│    cl_nitrosz::CbNavigateNext        │
│            WaypointFree              │
├─────────────────────────────────────┤
│  #  waypointsNavigator_              │
├─────────────────────────────────────┤
│  +  CbNavigateNextWaypointFree()     │
│  +  ~CbNavigateNextWaypointFree()    │
│  +  onEntry()                        │
│  +  onSuccessCallback()              │
│  +  onExit()                         │
└─────────────────────────────────────┘
```