```
┌─────────────────────────────────────┐
│         smacc::ISmaccClient         │
├─────────────────────────────────────┤
│ # components_                        │
│ - stateMachine_                      │
│ - orthogonal_                        │
├─────────────────────────────────────┤
│ + ISmaccClient()                     │
│ + ~ISmaccClient()                    │
│ + initialize()                       │
│ + getName()                          │
│ + postEvent()                        │
│ + postEvent()                        │
│ + getComponent()                     │
│ + getComponent()                     │
│ + getType()                          │
│ + getStateMachine()                  │
│ + connectSignal()                    │
│ + requiresClient()                   │
│ + getComponents()                    │
│ # onOrthogonalAllocation()           │
│ # createComponent()                  │
│ # createNamedComponent()             │
│ # setStateMachine()                  │
│ # setOrthogonal()                    │
└─────────────────────────────────────┘
```

```
┌──────────────────────────────┐    ┌──────────────────────────────┐
│   smacc::client_bases        │    │   smacc::client_bases        │
│   ::SmaccSubscriberClient    │    │   ::SmaccSubscriberClient    │
│     < MessageType >          │    │     < MessageType >          │
├──────────────────────────────┤    ├──────────────────────────────┤
│ + topicName                  │    │ + topicName                  │
│ + queueSize                  │    │ + queueSize                  │
│ + onFirstMessageReceived_    │    │ + onFirstMessageReceived_    │
│ + onMessageReceived_         │    │ + onMessageReceived_         │
│ + postMessageEvent           │    │ + postMessageEvent           │
│ + postInitialMessageEvent    │    │ + postInitialMessageEvent    │
│ # nh_                        │    │ # nh_                        │
│ - sub_                       │    │ - sub_                       │
│ - firstMessage_              │    │ - firstMessage_              │
│ - initialized_               │    │ - initialized_               │
├──────────────────────────────┤    ├──────────────────────────────┤
│ + SmaccSubscriberClient()    │    │ + SmaccSubscriberClient()    │
│ + SmaccSubscriberClient()    │    │ + SmaccSubscriberClient()    │
│ + ~SmaccSubscriberClient()   │    │ + ~SmaccSubscriberClient()   │
│ + onMessageReceived()        │    │ + onMessageReceived()        │
│ + onFirstMessageReceived()   │    │ + onFirstMessageReceived()   │
│ + onOrthogonalAllocation()   │    │ + onOrthogonalAllocation()   │
│ + initialize()               │    │ + initialize()               │
│ - messageCallback()          │    │ - messageCallback()          │
└──────────────────────────────┘    └──────────────────────────────┘
```

< sensor_msgs::Temperature >

```
┌──────────────────────────────┐
│   smacc::client_bases        │
│   ::SmaccSubscriberClient    │
│ < sensor_msgs::Temperature > │
├──────────────────────────────┤
│ + topicName                  │
│ + queueSize                  │
│ + onFirstMessageReceived_    │
│ + onMessageReceived_         │
│ + postMessageEvent           │
│ + postInitialMessageEvent    │
│ # nh_                        │
│ - sub_                       │
│ - firstMessage_              │
│ - initialized_               │
├──────────────────────────────┤
│ + SmaccSubscriberClient()    │
│ + SmaccSubscriberClient()    │
│ + ~SmaccSubscriberClient()   │
│ + onMessageReceived()        │
│ + onFirstMessageReceived()   │
│ + onOrthogonalAllocation()   │
│ + initialize()               │
│ - messageCallback()          │
└──────────────────────────────┘
```

```
┌──────────────────────────────┐
│   cl_multirole_sensor        │
│   ::ClMultiroleSensor        │
│     < MessageType >          │
├──────────────────────────────┤
│ + onMessageTimeout_          │
│ + postTimeoutMessageEvent    │
│ + timeout_                   │
│ - timeoutTimer_              │
│ - initialized_               │
├──────────────────────────────┤
│ + ClMultiroleSensor()        │
│ + onMessageTimeout()         │
│ + onOrthogonalAllocation()   │
│ + initialize()               │
│ # resetTimer()               │
│ - timeoutCallback()          │
└──────────────────────────────┘
```

< sensor_msgs::Temperature >

```
┌──────────────────────────────┐
│   cl_multirole_sensor        │
│   ::ClMultiroleSensor        │
│ < sensor_msgs::Temperature > │
├──────────────────────────────┤
│ + onMessageTimeout_          │
│ + postTimeoutMessageEvent    │
│ + timeout_                   │
│ - timeoutTimer_              │
│ - initialized_               │
├──────────────────────────────┤
│ + ClMultiroleSensor()        │
│ + onMessageTimeout()         │
│ + onOrthogonalAllocation()   │
│ + initialize()               │
│ # resetTimer()               │
│ - timeoutCallback()          │
└──────────────────────────────┘
```

```
┌──────────────────────────────┐
│   sm_dance_bot_2::cl         │
│   _temperature_sensor        │
│   ::ClTemperatureSensor      │
├──────────────────────────────┤
│                              │
├──────────────────────────────┤
│ + ClTemperatureSensor()      │
└──────────────────────────────┘
```