```
┌─────────────────────────────────────┐
│         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::LaserScan >

```
┌──────────────────────────────┐   ┌──────────────────────────────┐
│     smacc::client_bases      │   │     cl_multirole_sensor      │
│  ::SmaccSubscriberClient     │   │      ::ClMultiroleSensor     │
│ < sensor_msgs::LaserScan >   │   │        < MessageType >       │
├──────────────────────────────┤   ├──────────────────────────────┤
│ + topicName                  │   │ + onMessageTimeout_          │
│ + queueSize                  │   │ + postTimeoutMessageEvent    │
│ + onFirstMessageReceived_    │   │ + timeout_                   │
│ + onMessageReceived_         │   │ - timeoutTimer_              │
│ + postMessageEvent           │   │ - initialized_               │
│ + postInitialMessageEvent    │   ├──────────────────────────────┤
│ # nh_                        │   │ + ClMultiroleSensor()        │
│ - sub_                       │   │ + onMessageTimeout()         │
│ - firstMessage_              │   │ + onOrthogonalAllocation()   │
│ - initialized_               │   │ + initialize()               │
├──────────────────────────────┤   │ # resetTimer()               │
│ + SmaccSubscriberClient()    │   │ - timeoutCallback()          │
│ + SmaccSubscriberClient()    │   └──────────────────────────────┘
│ + ~SmaccSubscriberClient()   │
│ + onMessageReceived()        │
│ + onFirstMessageReceived()   │
│ + onOrthogonalAllocation()   │
│ + initialize()               │
│ - messageCallback()          │
└──────────────────────────────┘
```

< sensor_msgs::LaserScan >

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

```
┌──────────────────────────────┐
│     sm_dance_bot_2::cl       │
│    _lidar::ClLidarSensor     │
├──────────────────────────────┤
│                              │
├──────────────────────────────┤
│ + ClLidarSensor()            │
└──────────────────────────────┘
```