

crl::loco::LocomotionTrajectory
Planner::visualizeContactSchedule



```
graph LR; A[crl::loco::LocomotionTrajectoryPlanner::visualizeContactSchedule] --> B[crl::loco::ContactPlanManager::visualizeContactSchedule]; B --> C[crl::loco::ContactPlanManager::getWindowCoord];
```

crl::loco::ContactPlanManager
::visualizeContactSchedule

crl::loco::ContactPlanManager
::getWindowCoord