```
┌─────────────────────┐
│  crl::GenericTrajectory  │
│     < double >      │
└─────────────────────┘
            ▲
            ┊  swingFootHeightTraj
            ┊  swingHeightOffsetTrajDueTo
            ┊          FootSize
            ┊
┌─────────────────────┐
│ crl::loco::LimbMotionProperties │
└─────────────────────┘
```