

crl::loco::Robot::draw

```
graph LR; A[crl::loco::Robot::draw] --> B[crl::loco::RBRenderer::drawSkeletonView]; B --> C[crl::loco::RBRenderer::drawJointAngle];
```

crl::loco::RBRenderer
::drawSkeletonView

crl::loco::RBRenderer
::drawJointAngle