1. 画出来未来可能要visit 的点 然后看看最后是不是真的去了
2. 画一个长方形 的路径图 然后我知道他要怎么走 作为sanity Check
3. 处理pending task的时候 我要考虑 delivery 和 pickup得同时被分配（greedy algorithm）
4. Bus station 选最近的还是第二近
5. 可以试试task 放在 bus station
6. 我有一个想法就是说我其实每一个巴士的位置是可以肌肉的，而且已经进入下来，所以我在选择哪一个巴士站的时候我就可以看我首先选定那个巴士站，然后看然后出我的无人机飞到那公交车站的时间这段时间呢，公交车自己也在走，所以我就相当于所有的公交车在经过这样的一段时间内会达到一个什么样的位置，我也可以预测，然后我就看那个站的下一个马上要到来的公交车是哪辆这样？其实我就选三个站，看哪个站能搭上更早那一班公交车到时候因为我也是知道方向的，所以到时候就会直接看哪一辆公交车在前面就可以
7. 我对于优化分配也有一个好想法，就是说我一开始比如说分配五个任务分配到这两个上面两个无人机上面，然后我有一个函数用就是无人机自己有一个list，然后函数模拟每个循环，刚开始的时候我会优先让他先处理自己对list上的要处理的任务然后再说要不要处理那些累积起来的任务就是队列里的，这样好像也是可以的，对吧？就是说当我超过五个任务的时候，我就使用一次谈心算法，把他们未来的任务都安排好，那这些任务一旦已经放到了每一个无人机的list中就不需要放到队列里了对吧？因为他以后肯定会完成的，但是同时我也要规定无人机的最长list 可能三个或者四个就是可以设置。