1. np.sign会让drone移动一个单位，现在都是假设drone往上或者左右移动一格
2. 也许得用一个queue，有可能一个新task产生的时候我正在运送别的东西，然后我就ignore this one了，用一个waiting list
3. 整一个list或者dictionary来record，把earliest pickup time从小到大排序，然后每个index（0，1，2，3……）对应一个earliest pick point，然后一个一个go through，这个完成了就看下一个，反正确保所有task都会完成
4. 下一个task是考虑delivery，可以假设有无数个delivery drones，当我有一个pick up task，有一个drone去pick up，然后另有一个drone在等待deliver，如果没有足够的drone就加一个新的drone，看看总共要多少