1. Bus calculation distance use Manhattan: class bus move（先别改动，不知道以后线路长啥样，线路不一定是严格遵守水平和垂直方向移动的 也可能会有斜线）
2. Be able to select the task or package, and see the trajectory in animation, or just a path, but can also check the time, so that we can check（已完成）
3. 还有可以选择取消自动生成delivery drone， 就delivery queue也要用上了
4. 我也要可以选择drone看他们的轨迹 但是这下不用动态图（已完成）
5. 计算用bus line和不用bus line所需的distance，选择更省电的方式
6. Bus check direction 功能（已完成）
7. 发现新问题 估计是因为bus没有换站功能，有些package会一直在bus上
8. 还有几个问题，第一个是有些package被加入队列后 稀里糊涂的 也没被运走就remove了 还要check
9. 第二个是在生成package这个新对象的时候不知道用任务有没有被分配的条件来进行循环会有问题，因为有可能在第一个循环的时候，我没有找到合适的无人机来接架，导致他的状态依然是未被分配，然后他就会被重复分配ID。但是我用下面这个if：

if task['pickup\_status'] == 'unassigned':

if 'package' not in task or task['package'] is None:

的时候，package\_record 直接变空了 说明一个也没创建，说明这个if就没有true过 太费解了