ВЛИЯНИЕ КОНСТРУКТИВНЫХ ОСОБЕННОСТЕЙ ОБСАДНОЙ КОЛОННЫ НА ЕЕ УСТОЙЧИВОСТЬ (Форум горняков)

Улитин Г.М., Царенко С.Н. Донецкий национальный технический университет, Украина

Исследовано влияние граничных условий и параметров подкрепления на устойчивость обсадных труб. Приведено обоснование выбора эффективной жесткости силовых шпангоутов. Даны рекомендации к выбору рационального способа возведения крепи.

Обсадные трубы в процессе эксплуатации (при засорении дренажных каналов) и при монтаже подвергается внешнему гидростатическому, а в некоторых случаях и горному давлению. В работе [1] рассмотрен вопрос определения параметров конструктивных элементов колонны из условия обеспечения их прочности. При этом, учитывая габариты трубы и характер действующих нагрузок, возникает необходимость конструктивно обеспечить не только прочность, но и сохранение устойчивости.

Величина критического давления, воспринимаемого трубой, определяет:

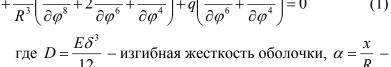
- выбор способа монтажа (секциями или на плаву);
- высоту разового заполнения цементным раствором;
- глубину участка при осушении ствола;
- количество и частоту дренажных отверстий.

Конструктивными особенностями, влияющими на величину давления, являются:

- 1. Геометрия трубы (длина, радиус и толщина);
- 2.Параметры бандажа (изгибная жесткость и шаг);
- 3. Условия закрепления на торцах.

Наиболее полный анализ устойчивости, с учетом всех вышеперечисленных особенностей, позволяет провести полубезмоментная теория оболочек, которая соответствует случаю внешнего давления. В качестве расчетной схемы (рис. 1) рассмотрим оболочку длинной l, радиусом R и толщиной δ , загруженную внешним давлением q. Уравнение полубезмоментной теории, соответствующее принятой схеме, имеет вид [2]

$$\frac{E\delta}{R}\frac{\partial^4 w}{\partial \alpha^4} + \frac{D}{R^3} \left(\frac{\partial^8 w}{\partial \varphi^8} + 2\frac{\partial^6 w}{\partial \varphi^6} + \frac{\partial^4 w}{\partial \varphi^4} \right) + q \left(\frac{\partial^6 w}{\partial \varphi^6} + \frac{\partial^4 w}{\partial \varphi^4} \right) = 0 \tag{1}$$



безразмерная координата.

Решение уравнения (1) ищем в виде

$$w = X(\alpha)\sin n\varphi. \tag{2}$$

В результате подстановки (2) в (1) получим:

$$\frac{d^4X}{d\alpha^4} - \beta^4X = 0; (3)$$

здесь
$$\beta^4 = \frac{qR}{E\delta} n^4 (n^2 - 1) - D \frac{n^4 (n^2 - 1)^2}{E\delta R^2}$$
, отсюда нахо-

дим выражение для критического давления q:

$$q = \beta_1^4 \frac{E\delta}{R} \frac{1}{n^4(n^2 - 1)} + (n^2 - 1) \frac{D}{R^3},$$
 (4)

где β_1 – наименьшее собственное значение уравнения (3) для заданного варианта краевых условий, n – число полуволн, соответствующее минимуму д. Решение уравнения (3) имеет вид

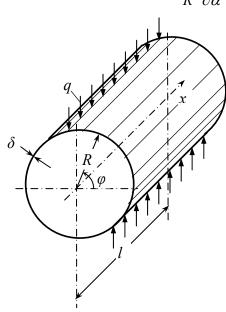


Рис. 1 – Расчетная схема для случая внешнего давления.

$$X(\alpha) = C_1 \sin \alpha \beta + C_2 \cos \alpha \beta + C_3 \sin \alpha \beta + C_4 \sin \alpha \beta. \tag{5}$$

Уравнения перемещений и усилий можно определить по формулам [2]:

$$u = \frac{1}{n^2} \frac{dX}{d\alpha} \sin n\varphi , T_x = \frac{E\delta}{Rn^2} \frac{d^2X}{d\alpha^2} \sin n\varphi , S = -\frac{E\delta}{Rn^3} \frac{d^3X}{d\alpha^3} \cos n\varphi .$$
 (6)

Полученное решение не удобно использовать для оболочек имеющих несколько промежуточных участков (при наличии шпангоутов), поэтому с практической точки зрения более целесообразно воспользоваться методом начальных параметров [3]. Подставив решение (5) в выражение (2) с учетом зависимостей (6) и выразив постоянные C_{1-4} через начальные параметры: w_0 , u_0 , T_{x0} , S_0 , получим выражения для:

- радиальных перемещений

$$w(\alpha, \varphi) = \left(w_0 A_{\alpha\beta} + u_0 \frac{n^2}{\beta} B_{\alpha\beta} + T_{x0} \frac{Rn^2}{E \delta \beta^2} C_{\alpha\beta} - S_0 \frac{Rn^3}{E \delta \beta^3} D_{\alpha\beta} \right) \sin n\varphi; \tag{7}$$

- осевых перемещений

$$u(\alpha,\varphi) = \left(w_0 \frac{\beta}{n^2} D_{\alpha\beta} + u_0 A_{\alpha\beta} + T_{x0} \frac{R}{E \delta \beta} B_{\alpha\beta} - S_0 \frac{Rn}{E \delta \beta^2} C_{\alpha\beta}\right) \sin n\varphi; \qquad (8)$$

- осевых усилий

$$T_{x}(\alpha,\varphi) = \left(w_{0} \frac{E\delta\beta^{2}}{Rn^{2}} C_{\alpha\beta} + u_{0} \frac{E\delta\beta}{R} D_{\alpha\beta} + T_{x0} A_{\alpha\beta} - S_{0} \frac{n}{\beta} B_{\alpha\beta}\right) \sin n\varphi; \qquad (9)$$

- касательных усилий

$$S(\alpha, \varphi) = \left(-w_0 \frac{E\delta\beta^3}{Rn^3} B_{\alpha\beta} - u_0 \frac{E\delta\beta^2}{Rn} C_{\alpha\beta} - T_{x0} \frac{\beta}{n} D_{\alpha\beta} + S_0 A_{\alpha\beta}\right) \cos n\varphi , \quad (10)$$

где $A_{\alpha\beta}$, $B_{\alpha\beta}$, $C_{\alpha\beta}$, $D_{\alpha\beta}$ – динамические функции А.Н. Крылова [3].

Не сложно проследить аналогию уравнений (3.7)-(3.10) с соответствующими уравнениями при колебании балки с распределенными параметрами [3].

В работе [4] рассмотрен вопрос потери устойчивости оболочки усиленной шпангоутом и при этом возможны следующие варианты: если шпангоут упругий, то происходит общая потеря устойчивости рис. 2 а); если жесткий – местная рис. 2 б).

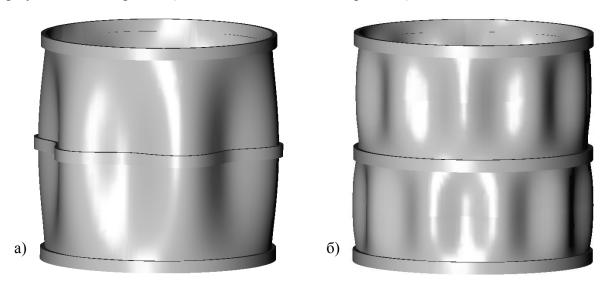


Рис. 2 – Потеря устойчивости секции трубы: а) – общая; б) – местная.

Определим условия, при которых возникает переход от одной формы к другой. Рассмотрим схему (рис. 3). На расстоянии a от края оболочки находится шпангоут с изгибной жесткостью EI_x , тогда для данной схемы уравнение (7) можно представить в виде

$$w(\alpha, \varphi) = \left(u_0 \frac{n^2}{\beta} B_{\alpha\beta} - S_0 \frac{Rn^3}{E \delta \beta^3} D_{\alpha\beta} - S_u \frac{Rn^3}{E \delta \beta^3} D_{(\alpha - \gamma)\beta}\right) \sin n\varphi, \qquad (11)$$

где $\gamma = \frac{a}{R}$ — безразмерное расстояние, а S_{u} — реакцию со стороны шпангоута можно определить из зависимости

$$\frac{EJ_{x}}{R^{4}} \left(\frac{d^{5}w_{u}}{d\varphi^{5}} + 2\frac{d^{3}w_{u}}{d\varphi^{3}} + \frac{dw_{u}}{d\varphi} \right) = S_{u}$$

Приравняв, согласно условию совместности деформаций кольца и оболочки ($w_{u}=w(\gamma,\varphi)$), получим

$$S_{uu} = \frac{EI_{x}n(n^{2}-1)^{2}}{R^{4}} \left(u_{0} \frac{n^{2}}{\beta} B_{y\beta} - S_{0} \frac{Rn^{3}}{E\delta\beta^{3}} D_{y\beta} \right) \cos n\varphi . \tag{12}$$

Подставив зависимость (12) в выражение (11) и собрав коэффициенты при u_0 и S_0 получаем

$$w(\alpha, \varphi) = \left(u_0 \frac{n^2}{\beta} \left(B_{\alpha\beta} - \frac{I_x n^4 (n^2 - 1)^2}{R^3 \delta \beta^3} B_{\gamma\beta} D_{(\alpha - \gamma)\beta}\right) - S_0 \frac{R n^3}{E \delta \beta^3} \left(D_{\alpha\beta} - \frac{I_x n^4 (n^2 - 1)^2}{R^3 \delta \beta^3} D_{\gamma\beta} D_{(\alpha - \gamma)\beta}\right) \sin n\varphi.$$

$$(13)$$

Неизвестные параметры u_0 и S_0 определим из условия закрепления на втором торце оболочки

$$\begin{cases} w\left(\frac{l}{R},n\right) = 0\\ T_x\left(\frac{l}{R},n\right) = 0 \end{cases}$$
 (14)

Из первого условия (14) выразим u_0 через S_0

$$u_0 = S_0 \frac{nl^2}{E\delta\lambda^2 R} \frac{D_\lambda \lambda^3 - \bar{I}_x D_{\lambda\xi} D_{\lambda(1-\xi)}}{B_\lambda \lambda^3 - \bar{I}_x B_{\lambda\xi} D_{\lambda(1-\xi)}}$$
(15)

Здесь введены обозначения: $\lambda = \frac{l\beta}{R}$, $\xi = \frac{a}{l}$,

 $\bar{I}_{\scriptscriptstyle x}$ – безразмерный осевой момент сопротивления:

$$\bar{I}_{x} = \frac{I_{x}l^{3}n^{4}(n^{2}-1)^{2}}{R^{6}\delta}.$$
 (16)

Подставив зависимость (15) во второе условие (14) и с учетом, что $S_0 \neq 0$, получаем окончательное уравнение устойчивости относительно параметра λ

$$\frac{D_{\lambda}\lambda^{3} - \bar{I}_{x}D_{\lambda\xi}D_{\lambda(1-\xi)}}{B_{\lambda}\lambda^{3} - \bar{I}_{x}B_{\lambda\xi}D_{\lambda(1-\xi)}} \left(D_{\lambda}\lambda^{3} - \bar{I}_{x}B_{\lambda\xi}B_{\lambda(1-\xi)}\right) - \left(B_{\lambda}\lambda^{3} - \bar{I}_{x}D_{\lambda\xi}B_{\lambda(1-\xi)}\right) = 0. \tag{17}$$

Анализ уравнения (17) показал, что изменение \bar{I}_x от 0 до $\bar{I}_{_{9}\phi}$ приводит к изменению λ_1 от $\lambda_{\min}=\pi$ до $\lambda_{\max}=2\pi$ и дальнейшее увеличение \bar{I}_x не влияет на значения λ_1 . Определим из уравнения (17) величину $\bar{I}_{_{9}\phi}$

$$\bar{I}_{s\phi} = \lambda_1^3 \frac{B_{\lambda_1}^2 - D_{\lambda_1}^2}{B_{\lambda_1} \left(D_{\lambda_1 \xi} B_{\lambda_1 (1 - \xi)} + B_{\lambda_1 \xi} D_{\lambda_1 (1 - \xi)} \right) - D_{\lambda_1} \left(B_{\lambda_1 \xi} B_{\lambda_1 (1 - \xi)} + D_{\lambda_1 \xi} D_{\lambda_1 (1 - \xi)} \right)}$$
(18)

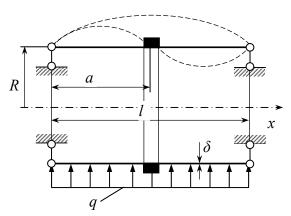


Рис. 3 Схема для определения эффективной жесткости шпангоута

Подставляя $\lambda = \lambda_{\max} = 2\pi$ найдем $\bar{I}_{_{3\phi}} \approx 996$. Число полуволн n определим минимизируя выражение (4) по n , при условии $\frac{1}{n^2} << 1$ получим

$$n = \sqrt[8]{\frac{36\lambda^4 R^6}{l^4 \delta^2}} \,. \tag{19}$$

Так как n и λ являются взаимозависимыми, проанализируем характер поведения функции (4). Для того, что бы произошел переход от общей формы потери устойчивости к местной должно выполняться условие

$$q(\lambda_{\max}, n_{\max}) \le q(\overline{\lambda}, \overline{n})$$
 (20)

где $n_{\max,\min}=n\left(\lambda_{\max,\min}\right),\ \overline{\lambda}\,,\overline{n}$ — промежуточные значения. Если учесть, что возможно всего два варианта потери устойчивости — общая при $n=n_{\min}$ и местная при $n=n_{\max}$, то условие (20) можно записать в виде

$$q(\lambda_{\max}, n_{\max}) \le q(\overline{\lambda}, n_{\min})$$
 (21)

Подставив выражение (4) с учетом зависимости (19) в условие (21) получаем

$$\overline{\lambda} = \lambda_{\min} \sqrt[4]{4 \frac{\lambda_{\max}}{\lambda_{\min}} - 3}$$
 (22)

Таким образом, подставив выражения (22) и (19) в зависимость (16) и упростив, окончательно получим

$$I_{s\phi} = \frac{\bar{I}_{s\phi}\delta^3 l}{36\bar{\lambda}^4} K_n$$
 или $EI_{s\phi} = \frac{\bar{I}_{s\phi}}{3\bar{\lambda}^4} K_n Dl$. (23)

В выражение (23) введен коэффициент $K_n = \frac{n_{\min}^4}{\left(n_{\min}^2 - 1\right)^2}$, учитывающий погрешность, свя-

занную с условием $\frac{1}{n^2} << 1$.

Если полученные результаты сравнить с представленными в [4], то различия в значениях эффективной жесткости, в зависимости от n, составят 2% - 15%.

Для длинных оболочек наличие силового шпангоута может и не приводить к изменению формы по числу n. Длину такой оболочки приблизительно можно определить из зависимости (19), подставив n=2 и $\lambda=\overline{\lambda}$

$$l = \frac{\overline{\lambda}R}{4}\sqrt{\frac{6R}{\delta}}\tag{24}$$

В силу того, что дальнейшее увеличение длины не оказывает влияние на n, то величину эффективной жесткости можно определить из выражения (16) положив n=2

$$EI_{\vartheta\phi} = \frac{\bar{I}_{\vartheta\phi}R^6\delta E}{144I^3} \tag{25}$$

Рассмотрим теперь случай, когда на участке располагается несколько упругих шпангоутов. Вывод уравнения типа (13) при большом числе ребер представляет определенную сложность. Рассмотрим две схемы (рис. 4.) в первом случае шпангоут находится на произвольном расстоянии, во втором – по середине пролета. Выпишем уравнения устойчивости для обеих схем – для первой оно будет иметь вид (17), а для второй

$$\frac{D_{\lambda}\lambda^{3} - \chi \bar{I}_{x} D_{0,5\lambda}^{2}}{B_{\lambda}\lambda^{3} - \chi \bar{I}_{x} B_{0,5\lambda} D_{0,5\lambda}} \left(D_{\lambda}\lambda^{3} - \chi \bar{I}_{x} B_{0,5\lambda}^{2} \right) - \left(B_{\lambda}\lambda^{3} - \chi \bar{I}_{x} D_{0,5\lambda} B_{0,5\lambda} \right) = 0$$
 (26)

Положим, схема б) и а) имеют одинаковые значения $q_{\kappa p}$, тогда определив из (17) λ , для произвольно расположенного ребра и подставив в выражение (26) можно определить коэффициент приведения

$$\chi = \frac{\lambda^3}{\bar{I}_x} \frac{B_\lambda^2 - D_\lambda^2}{2B_\lambda D_{0.5\lambda} B_{0.5\lambda} - D_\lambda (B_{0.5\lambda}^2 + D_{0.5\lambda}^2)}.$$
 (27)

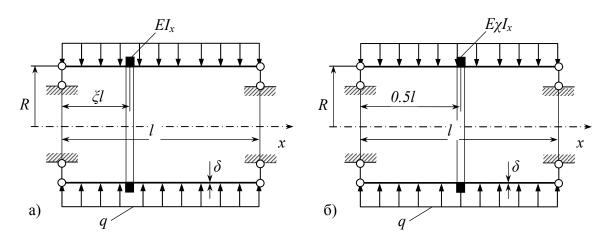


Рис. 4. Схема для определения приведенной жесткости шпангоута

Таким образом, если есть участок с некоторым числом k_{u} промежуточных шпангоутов и при этом жесткость не у одного из них не достигает эффективной величины, то, определив коэффициент приведения χ_i для каждого ребра отдельно, можно найти приведенный осевой момент сопротивления

$$\bar{I}_{np} = \sum_{i=1}^{k_{uu}} \bar{I}_{xi} \chi_i \tag{28}$$

Подставив \bar{I}_{np} вместо $\chi \bar{I}$ и решив уравнение (26), можно определить значение критической нагрузки для такого участка.

Если на заданном участке число ребер значительно, и они имеют одинаковую жесткость и расположены с постоянным шагом, то такую конструкцию можно рассматривать как ортотропную и при этом жесткость ребер «размазывается». Тогда выражение (4) принимает вид

$$q = \frac{\lambda^4 R^3 E \delta}{l^4} \frac{1}{n^4 (n^2 - 1)} + (n^2 - 1) \frac{D_{np}}{R^3}, \qquad (29)$$

где λ — соответствует собственному значению уравнения устойчивости для гладкой оболочки согласно заданной схеме, $D_{np} = D + \frac{EI_x}{s}$ — приведенная жесткость оболочки, s — шаг шпангоутов.

При одновременном действии внешнего давления и осевого сжатия на оболочку значение критической нагрузки можно определить из уравнения [2]

$$\frac{p}{p_{0,6}} + \frac{q}{q_{0,6}} = 1, \tag{30}$$

где p, q — соответственно осевая нагрузка и внешнее давление, $p_{0,s}$, $q_{0,s}$ — соответственно критические значения нагрузки осевого сжатия и внешнего давления, приложенные отдельно друг от друга.

Критическая нагрузка осевого сжатия определяется по формуле [2]

$$p_{\scriptscriptstyle 6} = \frac{1}{\sqrt{3(1-\mu^2)}} E \frac{\delta}{R} \,. \tag{31}$$

В качестве примера, рассмотрим спуск обсадной колонны диаметром d=4,3 м на плаву в скважину глубиной l=600 м при помощи буровой установки грузоподъемностью $G_{_{V}}=3200$ кH.

Методика проведения монтажных работ описана в работе [5]. Данные кавернограммы ствола показали, что верхний участок длиной 250 м можно обсаживать одной секцией. Удельный вес промывочной жидкости в скважине составляет $\gamma_{\infty}=\rho g=11760~{\rm H/m}^3$. Колонна представляет собой трубу с толщиной стенки $\delta=0{,}016~{\rm M}$, и диаметром $d=4{,}3~{\rm M}$, погонный вес колонны $\gamma_T=m_T g$, где m_T – погонная масса трубы, $m_T=1695~{\rm kr}$. Определим необходимое снижение веса на крюк установки:

$$\Delta G = \gamma_T L - G_v = 1695 \cdot 9.8 \cdot 250 - 3200 \cdot 10^3 = 953 \text{ kH}.$$

Требуемая высота опорожнения колонны согласно [5] будет

$$H = \frac{\Delta G}{0.785d^2\gamma_{\infty}} = \frac{953 \cdot 10^3}{0.785 \cdot 4.3^2 \cdot 11760} = 5.6 \text{ m}.$$

Спуск трубы осуществляется следующим образом: колонна наращивается на длину $l_{\scriptscriptstyle H}$, как и при секционном способе пока нагрузка на буровую вышку не составит $3/4G_{\scriptscriptstyle y}$, $l_{\scriptscriptstyle H}=3/4G_{\scriptscriptstyle y}/\gamma_{\scriptscriptstyle T}\approx 145\,$ м, после чего устанавливается стальное днище. Далее спуск проводится с постоянным контролем уровня жидкости над днищем с условием, что нагрузка на буровую установку не превысит $G_{\scriptscriptstyle y}$.

Таким образом, участок трубы длиной $l = L - l_{\scriptscriptstyle H} - H \approx 100\,$ м будет нагружен постоянным внешним давлением $q = \gamma_{\scriptscriptstyle MC} H = 11760 \cdot 5, 6 = 0,067\,$ МПа, и сжимающей нагрузкой

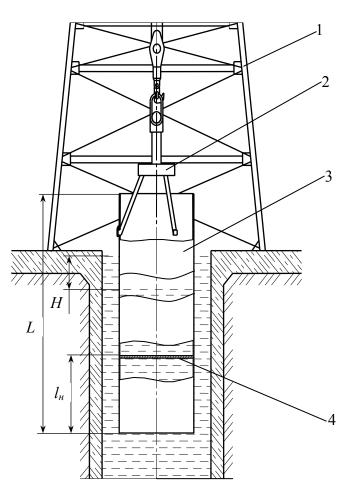


Рис. 5 — Схема спуска обсадной колонны на плаву: 1 — буровая вышка; 2 — прицепное устройство; 3 — обсадная колонна; 4 — днище.

 $p = \Delta G / \pi d\delta = 953 \cdot 10^3 / \pi \cdot 4,3 \cdot 0,016 = 4,4$ МПа, тогда расчетная нагрузка на крепь по (30) с учетом (31) составит $q_p \approx 0,0673$ МПа. Определим критическую величину давления, которое может воспринимать загруженный участок крепи по следующей метолике:

- 1. Выберем схему, отвечающую граничным условиям если днище считать жестким, а закрепления вверху шарнирным, то схема будет иметь вид (рис. 6).
- 2. Для выбранной схемы, определим первый корень уравнения устойчивости $\lambda_1 = 3,93$ (см. соответствующую схему колебания балки с распределенными параметрами [3]).
- 3. По зависимости (18) определим число полуволн: n = 1,55, т.е. принимаем n = 2
- 4. Подставим полученные значения и геометрические характеристики колонны в выражение (4): $q_{\kappa p} = 0.022\,$ МПа.

Очевидно, что жесткость такой конструкции не достаточна для выбранного способа спуска. Возможно несколько вариантов повышения жесткости.

Первый вариант заключается в усилении конструкции упругими шпангоутами, равномерно расположенными по всей длине участка. В этом случае, предвари-

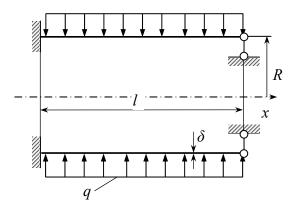


Рис. 4.6 Расчетная схема спуска обсадной колонны на плаву

тельно задавшись одним из параметров ребра (шагом или моментом сопротивления) по зависимости (29) можно определить второй. Например, из условия технологичности изготовления труб в качестве ребер жесткости принимаем швеллер №16 ($I_x = 63.6 \, \, \mathrm{cm}^4$), тогда шаг составит $s = 0.86 \, \, \mathrm{m}$. Такой вариант приводит к увеличению массы колонны на 13%.

Второй вариант заключается в установке на время монтажа жестких съемных бандажей. Необходимое расстояние между бандажами можно определить из выражения (4) приняв n=3, так же надо учесть, что $\lambda_1=3,93$ соответствует только первому участку трубы со стороны дни-

ща, для остальных будет $\lambda_{\rm l}=\pi$. Длина промежуточного участка составит $l=25\,$ м, т.е. на всю секцию понадобится 3 бандажа. Недостаток такого варианта состоит в снижении эксплутационной надежности крепи в случае воздействия на нее горного давления, т.к. уменьшение изгибной жесткости трубы приводит к возникновению вмятин и других дефектов.

Таким образом, наиболее рациональный способ возведения крепи можно обеспечить из следующих соображений — параметры шпангоутов необходимо выбирать из условий возможного взаимодействия обсадных труб с горным массивом, а прочность и жесткость в процессе монтажа обеспечивать дополнительными приспособлениями.

Список литературы

- 1. Улитин Г.М. Царенко С.Н. Исследование напряженно-деформированного состояния обсадной колонны при спуске на плаву. Наукові праці Донецького національного технічного університету. Серія: "Гірничо-геологічна". Випуск 105. Донецьк, ДонНТУ, 2006. С. 114-117.
 - 2. Вольмир А.С. Устойчивость деформируемых систем. М.: Наука, 1967. 984 с.
- 3. Сопротивление материалов. Специальный курс. Метод начальных параметров: Уч. пособие/ Ф.Л. Шевченко. С.А. Жеданов. К.: УМК ВО, 1992. 184 с.
- 4. Алфутов Н.А. Основы расчета на устойчивость упругих систем. М.: Машиностроение, 1978. 312 с.
- 5. Добровольский Г.Б., Казикаев Д.М., Петриченко В.П. Крепление скважин большого диаметра. М.: Недра, 1988. 238 с.