

*Ш. Алтынбеков, к.ф-м.н., доцент  
Южно-Казахстанский государственный педагогический институт*

## **ЗАДАЧИ ОБ УПРАВЛЕНИИ ПРОЦЕССОМ ОСЕДАНИЯ НЕФТЯНОГО ПЛАСТА И ЗЕМНОЙ ПОВЕРХНОСТИ**

*Предложена функция управления и решены задачи об управлении процессом оседания нефтеносного пласта и земной поверхности. Приведен предварительный анализ численных расчетов.*

**Ключевые слова:** механика, математика, управление.

*Ш. Алтынбеков, к.ф-м.н., доцент  
Південно-Казахстанський державний педагогічний інститут*

## **ЗАДАЧИ ПРО КЕРУВАННЯ ПРОЦЕССОМ ОСІДАННЯ НАФТОВОГО ПЛАСТА ТА ЗЕМНОЇ ПОВЕРХНІ**

*Запропоновано функцію керування та розв'язано задачі про керування процесом осідання нафтоносного пласта і земної поверхні. Приведено попередній аналіз числових розрахунків.*

**Ключові слова:** механіка, математика, керування.

*Sh. Altynbekov, c.ph-m.s., docent  
South Kazakhstan State Pedagogical Institute*

## **THE PROBLEM OF MANAGING THE PROCESS OF SETTLING THE OIL FORMATION AND SURFACE**

*Proposed management function and solve the problem of managing the process of settling the oil reservoir and the surface. An initial analysis of the numerical calculations.*

**Keywords:** mechanics, mathematics, management.

**Постановка проблемы в общем виде и ее связь с важными практическими заданиями.** В настоящее время имеется немало работ по математической теории оптимального управления [1, 2, 3]. Теория оптимизации для систем с распределенными параметрами, описываемыми уравнениями с частными производными, стала разрабатываться уже после того, как были получены основные результаты в теории оптимизации для обыкновенных дифференциальных уравнений.

**Анализ последних исследований и публикаций, в которых положено начало решению данной проблемы.** Теория, изложенная в работах Л.С. Понтрягина, В.Г. Болтянского, Р.В. Гамкрелидзе, Е.Ф. Мищенко [1] и М.Р. Хестенса [2], посвящена изучению следующих вопросов:

- получение необходимых условия экстремума;
- изучение структуры и свойств уравнений, выражающих эти условия для случая, когда  $\Lambda$ , называемая «моделью» системы, представляет собой обыкновенный дифференциальный оператор.

**Выделение не решенных ранее частей общей проблемы, которым посвящена статья.** В многочисленных приложениях из-за сложности управляемых систем приходится отказаться от только что указанной математической модели и рассматривать в качестве  $\Lambda$  оператор с частными производными [3].

**Целью работы и есть изучение этой математической модели.**

**Изложение основного материала исследований.**

**1. Задачи об управлении процессом оседания нефтеносного пласта.** Задачи об

управлении процессом оседания нефтеносного пласта и земной поверхности при откачке нефти тесно связаны с задачами об управлении давлением поровой жидкости.

Существуют многочисленные типы управления. В данной работе рассмотрим только два типа управления: управление на границе и управление внутри области. Последовательно рассмотрим эти типы управления.

**1.1. Управление давлением на границе.** Управление осуществляется так, чтобы давление  $p(x, t)$  на границе  $\Gamma$  области  $\Omega$  не понижалось с течением времени (например, подача жидкости через стенку). Функция  $p(x, t)$  (давление) соответствует внутри области  $\Omega \times ]0, T[$  уравнению уплотнения

$$\frac{\partial p}{\partial t} - C_v(x)\Delta p = f, \quad x \in \Omega, \quad t \in ]0, T[, \quad (1)$$

или, в общем случае, уравнению

$$\frac{\partial p}{\partial t} + Ap = f, \quad (2)$$

где

$$A\varphi = -(a_{ij}(x)\varphi_{1j}), \quad (3)$$

а функции  $a_{ij}(x)$  удовлетворяют условия:

$$\begin{aligned} a_{ij}(x) &\in L^\infty(\Omega), \quad a_{ij}(x) = a_{ji}(x) \quad \forall_{i,j}; \\ a_{ij}(x)\xi_i\xi_j &\geq \alpha\xi_i\xi_i, \quad \alpha > 0, \quad \forall \xi_i \in R. \end{aligned} \quad (4)$$

Пусть, кроме того, при  $q_1 = q_2$  задано начальное давление [4]

$$p(x, \tau_1) = p_0(r, t, \tau_1) = q_1 + \sum_{i=1}^{\infty} D_i(\tau_1) V_0 \left( \frac{\mu_i}{\sqrt{K_r}} r \right) \cdot ch \left( \frac{\mu_i}{\sqrt{K_z}} z \right). \quad (5)$$

Наличие и тип управления сказываются на форме граничных условий. В подтверждение этому приводим результаты исследования автором данной работы [5, 6]. Деформация неоднородных земляных масс, обусловленных их консолидацией, сильно зависит от типа краевых условий. Так, например, при граничных условиях, когда на границах массива земляной среды происходит свободный водообмен с окружающей средой (рис.1), так как растекание напора в однородной среде двухстороннего характера и незначительно, чем в неоднородном, осадок неоднородных грунтовых оснований в начальные моменты времени больше, чем у однородного, а со временем он становится гораздо меньше (в 1,1 – 5 раза), в зависимости от их физико-механических свойств (рис. 2).

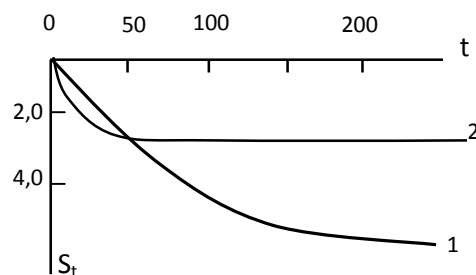


Рисунок 1 – Кривые изменения напора  $H$  по  $x_3$ : 1 – однородная среда; 2 – неоднородная среда

В случае граничных условий, когда грунтовая вода свободно удаляется с боковых

поверхностей массива земляной среды, а на нижних и верхних границах его происходит свободный водообмен с окружающей средой, так как давление в верхних слоях неоднородной грунтовой массы ниже атмосферного, а в нижних слоях достаточно больше, в начальные моменты времени происходит обратный процесс уплотнения – набухание грунта, а со временем оно затухает и может возникнуть осадок незначительного характера (рис. 3).

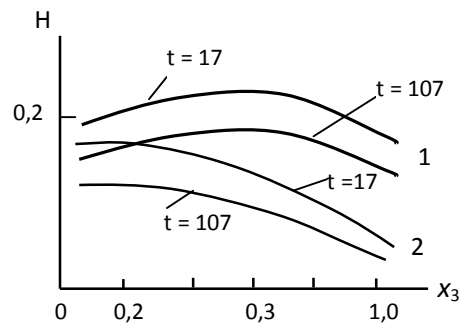


Рисунок 2 – Изменение осадки  $S_t$  (см) по  $t$  (сут) от нагрузки  $q = 2 \text{ кг/см}^2$  (условные обозначения те же, что и на рис. 1)

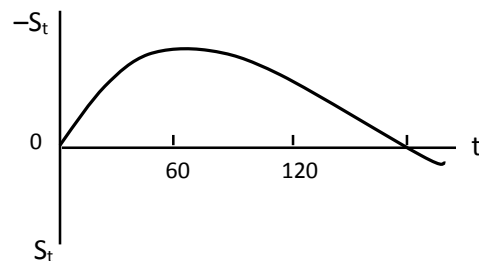


Рисунок 3 – Изменение осадки  $S_t$  от нагрузки  $q = 2 \text{ кг/см}^2$  при  $\chi_1^{(1)} = \chi_2^{(1)}$

При граничных условиях с водоупором на глубине и водонепроницаемыми стенками, так как давление в нижних слоях неоднородной грунтовой массы ниже атмосферного, то за счет растекания давления осадок основания в начальные моменты времени больше осадка, соответствующего пределу времени, что вызывает после некоторого времени явление набухания (рис. 4).

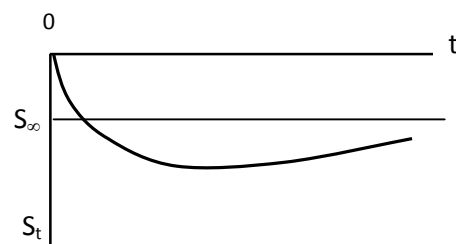


Рисунок 4 – Изменение осадки  $S_t$  (см) от нагрузки  $q = 2 \text{ кг/см}^2$   $\chi_2^{(1)} = \chi_2^{(2)}$

Исходя из вышеизложенного, можно прийти к выводу: искусственно создавая граничные условия, можно управлять процессом оседания нефтеносного пласта.

**1.2. Управление давлением внутри области.** Управление осуществляется так, чтобы давление  $p(x, t)$  в области  $\Omega$  не понижалась с течением времени (например, введением в  $\Omega$  потока жидкости  $q_6$ ). Количество жидкости  $q_6$ , поступающей к нефтяной залежи из законтурной области пласта, по условию управления должно быть приблизительно равным количеству отбираемой нефти  $q_1$  из месторождения, т.е.  $q_6 \approx q_1$ . Тогда задача об управлении процессом осадки нефтеносного пласта, согласно работе [4],

может быть сведена к следующему виду:

$$\frac{\partial p}{\partial t} = C_v(z) \left( K_z \frac{\partial^2 p}{\partial z^2} + K_r \left( \frac{\partial^2 p}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial p}{\partial r} \right) \right) + \Phi(z, r, t), \quad (6)$$

$$p(z, r, t) = p_0(z, r) \quad \text{при} \quad t = \tau_1, \quad (7)$$

$$p(z, r, t) = \varkappa^{(t)} p_0(z, r) \quad \text{при} \quad \tau_1 < t < \infty, \quad (8)$$

$$p(z, r_0, t) = q_1, \quad p(z, R, t) = q_1, \quad (9)$$

$$\left. \frac{\partial p}{\partial z} \right|_{z=h} = 0, \quad \left. \frac{\partial p}{\partial z} \right|_{z=0} = 0, \quad (10)$$

где  $C_v(z)$  и  $\Phi(z, r, t)$  – известные функции [4].

В этой задаче определению подлежит функция (давления)  $p(z, r, t)$  и функция  $\varkappa^{(t)}$ . Функция  $\varkappa^{(t)}$  в рассматриваемом интервале времени  $]\tau_1, \infty[$  непрерывна, положительна и ограничена снизу и сверху. Нас интересует те значения этой функции, которые лежат внутри полусегмента  $]0, 1]$ , т.е.  $0 < \varkappa^{(t)} \leq 1$ .

Для решения поставленной задачи (6) – (10) вначале определим функцию давления  $P(z, r, t)$ , удовлетворяющую уравнение (6), начальное условие (7) и граничные условия (9) и (10) [4]:

$$P(z, r, t) = q_1 + \sum_{i=1}^{\infty} \sum_{j=1}^{\infty} T_{ij}(t) V_0 \left( \frac{\mu_i}{\sqrt{K_r}} r \right) \cdot V_{Vi} \left( \frac{2\lambda_{ij}}{\alpha_7 \sqrt{K_z}} e^{-\frac{\alpha_7}{2} z} \right), \quad (11)$$

$$T_{ij}(t) = \left( \int \Phi_{1ij}(t) e^{C_{v0} \lambda_{ij}^2 t} dt + D_{ij} \right) \cdot e^{-C_{v0} \lambda_{ij}^2 t}.$$

Затем удовлетворив условие (8), т.е. (5) и (11) подставив в (8), находим функцию  $\varkappa^{(t)}$ :

$$\varkappa^{(t)} = \frac{q_1 D_{1ij} + D_{2ij} e^{-\alpha q t} + D_{3ij} e^{-C_{v0} \lambda_{ij}^2 t} + \frac{q_6}{C_{v0}} D_{4ij}}{q_1 D_{1ij} + \frac{q_0}{R} (A_q - B_q e^{-\alpha q t}) D_{5ij} + D_{6ij}}. \quad (12)$$

Здесь  $D_{1ij}, D_{2ij}, D_{3ij}, D_{4ij}, D_{5ij}$  и  $D_{6ij}$  – известные коэффициенты, определяемые в ходе решения задачи, а  $\lambda_{ij}$  – положительные корни уравнения, составленного из комбинации функции Бесселя первого и второго рода.

Нетрудно заметить, функция вида (12) в рассматриваемой задаче является функцией управления. Действительно, управление давлением внутри области  $\Omega$ , управление процессом оседания нефтеносного пласта и земной поверхности на территории нефтедобывающих комплексов в конечном счете можно осуществить только с помощью функции  $\varkappa^{(t)}$ , введением в  $\Omega$  потока жидкости  $q_6$ , регулируемой посредством полупроницаемой перегородки или некоторым сервомеханизмом, согласно правилу ( $h$  – поле заданных давлений):

$$\begin{aligned} p > h &\Rightarrow q_6 = 0, \\ p = h &\Rightarrow q_6 \geq 0 \end{aligned}$$

или

$$p > h \Rightarrow q_6 = 0,$$

$$p \leq h \Rightarrow q_e = k(h - p)$$

где  $k$  (положительный скаляр) – мера проводимости стенки.

При  $t \rightarrow \infty$  из (12) имеем

$$q_e = \frac{q_1 D_{1ij} + \frac{q_e}{C_{v0}} D_{4ij}}{q_1 D_{1ij} + \frac{q_0}{R} A_q D_{5ij} + D_{6ij}},$$

$$q_e = \frac{(q_0 A_q D_{5ij} + R D_{6ij}) C_{v0}}{R D_{4ij}} \quad \alpha_\infty = 1.$$

откуда при

Механический смысл этого числа означает: конечное давление в поровой жидкости равно начальному давлению; осадок нефтеносного пласта и оседания земной поверхности практически равны нулю.

**1.3. Управление процессом оседания нефтеносного пласта.** Управление процессом оседания нефтеносного пласта, вызванного весом земляного массива, расположенного над нефтеносным пластом  $q(t, r)$  [7]:

$$q(t, r) = \frac{q_0}{R} (R - \beta_q r) (A_q - B_q e^{-\alpha_q t})$$

$$0 < \beta_q \leq 1, \quad \beta_q r \leq R, \quad 0 < A_q \leq 1, \quad B_q \leq A_q, \quad \alpha_q > 0, \quad r_0 \leq r \leq R,$$

можно осуществлять с помощью функции управления  $\alpha(t)$  по формуле

$$s(r, t) = \frac{3a_0(\alpha_1 + \alpha_2)}{(1 + \varepsilon_0)(1 + 2\xi_0)} (1 - \alpha(t)) \times$$

$$\times \int_0^h e^{\alpha_5 z} \left\{ q_1 + \frac{q_0(A_q - B_q e^{-\alpha_q t})}{R} \cdot \sum_{i=1}^{\infty} B_{li} V_0 \left( \frac{\mu_i}{\sqrt{K_r}} r \right) \cdot \operatorname{ch} \left( \frac{\mu_i}{\sqrt{K_z}} z \right) \right\} dz. \quad (13)$$

Отсюда при  $t \rightarrow \infty$

$$s_\infty(r) = \frac{3a_0(\alpha_1 + \alpha_2)}{(1 + \varepsilon_0)(1 + 2\xi_0)} (1 - \alpha_\infty) \int_0^h e^{\alpha_5 z} \left\{ q_1 + \frac{q_0 A_q}{R} \cdot \sum_{i=1}^{\infty} B_{li} V_0 \left( \frac{\mu_i}{\sqrt{K_r}} r \right) \cdot \operatorname{ch} \left( \frac{\mu_i}{\sqrt{K_z}} z \right) \right\} dz, \quad (14)$$

$$q_e = \frac{(q_0 A_q D_{5ij} + R D_{6ij}) C_{v0}}{R D_{4ij}}$$

и при

оседание нефтеносного пласта равно нулю, т.е.  $s_\infty(r) = 0$ , так как в этом случае  $\alpha_\infty = 1$ .

Нетрудно заметить, из формул (13) и (14), что при  $\alpha(t) > 1$ , происходит негативное явление – набухание нефтеносного пласта, что нежелательно в практике. А при  $\alpha(t) \rightarrow \infty$  (т.е. при  $q_e \rightarrow \infty$ ) можно ожидать катастрофическое явление. Сила набухания нефтеносного пласта такова, что она даже может разрушить земную поверхность на территории нефтедобывающих комплексов.

**2. Управление процессом оседания земной поверхности.** В основу данного управления положены функция управления  $\alpha(t)$  и два уравнения:

$$\frac{1}{2(1 - \mu_0^2) r_0} \frac{d^2}{dr^2} \left[ EJ(r) \frac{d^2 y}{dr^2} \right] = q(r) - p(r); \quad (15)$$

$$s(r) = C \int_{r_0}^{R_0} p(\eta) e^{-m|r-\eta|} d\eta, \quad (16)$$

и закон распределения реактивного давления  $p(r)$ , удовлетворяющего два основных условия:

– прогибы полосы всюду по ее подошве должны совпадать с просадкой поверхности нефтеносного пласта полосой (рис. 5), т.е.

$$y(r) = s(r); \quad (17)$$

– реактивные давления и внешняя нагрузка на полосу должны удовлетворять условиям равновесия статики:

$$\sum Y = \int_{r_0}^{R_0} p(\eta) d\eta = Y_0; \quad (18)$$

$$M = \int_{r_0}^{R_0} \eta p(\eta) d\eta = M_0, \quad (19)$$

где  $s(r)$  в формулах (16) и (17) определены одной из формул (13), (14);  $Y_0$  и  $M_0$  – сумма вертикальных сил и сумма моментов всех внешних нагрузок относительно начального сечения полосы (рис. 5).

Далее, присоединяя к приведенным формулам (15) – (19) систему алгебраических линейных уравнений [4]

$$a_0 f_{0k} + a_1 f_{1k} + \dots + a_{n-2} f_{n-2,0} = \bar{y}_{0k} + \Phi_k \quad (k = 0, 1, 2, \dots, n-2)$$

и решая ее, определены необходимые параметры управления процессом оседания земной поверхности.

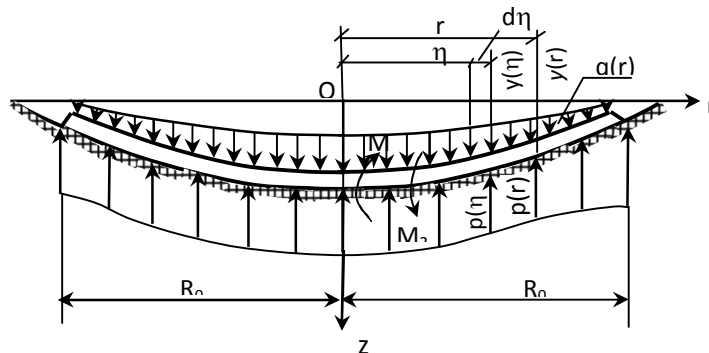
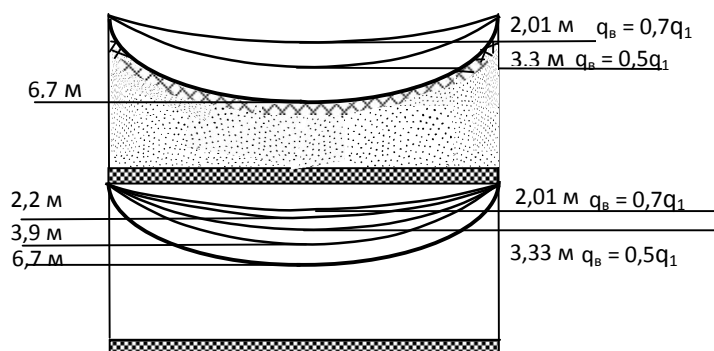


Рисунок 5 – Расчетная схема метода убывающей функции

**3. Результаты предварительных расчетов.** Согласно функции управления  $\alpha(t)$  и по полученным результатам составлена программа для прогноза оседания нефтеносного пласта и земной поверхности на территории нефтедобывающего комплекса. Проведены предварительные расчеты на ПЭВМ. При расчете использованы те же исходные данные, что и в работе [4].

**Выводы.** Анализ результатов расчетов показал, что снижение оседания нефтеносного пласта и земной поверхности по сравнению с приведенным в [4] на 50 – 70%, зависит от введенного в  $\Omega$  потока жидкости  $Q_в$  (рис. 6).



1.  $A_q = 0.227$ ;  $\beta_q = 0.525$ ; 2.  $A_q = 0.339$ ;  $\beta_q = 0.307$ ; 3.  $A_q = 0.417$ ;  $\beta_q = 0.209$ ;

Рисунок 6 – Оседание нефтеносного пласта и земной поверхности  
в зависимости от  $A_q, \beta_q$  и  $q_b$

Этот показатель можно улучшить, решив специальные задачи для принятия экономически эффективных и конструктивных решений, согласующих с задаваемой функцией стоимости.

#### Литература

1. Математическая теория оптимальных процессов / Л.С. Понтрягин, В.Г. Болтянский, Р.В. Гамкрелидзе, Е.Ф. Мищенко – М.: Наука, 1969.
2. Hestenes, M.R. Calculus of variations and optimal control theory / Hestenes M.R. – Wiley, 1966.
3. Лионс, Ж.-Л. Оптимальное управление системами описываемыми уравнениями с частными производными / Лионс Ж.-Л. – М.: Мир, 1972.
4. Алтынбеков, Ш. К прогнозу осадки нефтеносного пласта и оседаний земной поверхности при откачке нефти из залежей / Алтынбеков Ш. // Тр. Всерос. конф., посв. 80-летию академика Е.И. Шелякина, «Геодинамика и напряженное состояние недр Земли». – Новосибирск, 2010.
5. Алтынбеков, Ш. О консолидации неоднородных грунтов / Алтынбеков Ш. // Проблемы механики. – Т., 1995. – №3-4. – С. 17 – 21.
6. Алтынбеков, Ш. Влияние краевых условий на характер осадки грунтовых оснований / Алтынбеков Ш., Джаманкараева М.А., Бекболатова С. // Тез. докл. междунар. конф. по дифференциальным уравнениям и динамическим системам. – М.: МИАН, 2010. – С. 23 – 28.
7. Алтынбеков, Ш. Прогнозирование деформации территории нефтедобывающих комплексов / Алтынбеков Ш. // Вестник международного казахско-турецкого университета им. Х.А. Ясави. – Туркестан, – 1998. – №2. – С. 30 – 34.

Надійшла до редакції 21.09.2012

©Ш. Алтынбеков