

[苏联]B·B·施齐欣等著

地质勘探钻孔定向钻进

于允型译 刘士迈校

中国工业出版社

前　　言

岩心钻探是矿产勘探的一种最普遍的方法。但是这种勘探形式要求花费相当多的时间、物资和材料。

多孔底孔钻进是提高地质勘探钻进技术经济效果最有效的方法之一。利用这种方法时从一个已结束钻进的井筒中按着一定的剖面形状补充钻进几个斜孔，使其按规定的勘探网穿过矿体。由于缩减勘探工作量，而得到的节省，可能达到40—50%。

现在由于矿产的勘探深度达到1500米或更深，地质勘探钻孔的定向钻进具有很现实的意义。

现在在苏联和国外对地质勘探钻孔定向钻进的經驗还不多，本书是初次有关这方面的經驗总结。

书中利用了从乌拉尔、东哈萨克斯坦、中哈萨克斯坦、西西伯利亚和其他地质局，以及从乌克兰地质勘探托拉斯，哈萨克矿物原料研究所，莫斯科地质勘探学院等收集的資料。

作为对这些组织周到地提供现有的定向钻进資料的同事们表示深深的感谢。

本书的5—8节；10—15节由A. M. 庫尔馬舍夫（Курмашев）编写，16节由З. В. 巴云契奇科娃（Баунчикова）编写，其余各节由B. B. 施齐欣（Шитихин）所写。

目 录

前 言

定向孔鉆进簡述	1
I. 测量鉆孔軸線在空間的位置	7
§ 1. 概論	7
§ 2. 陀螺仪方法	8
概論	8
仪器	10
1. СИ-3型靜態式陀螺測斜仪	11
2. ИГ-2型陀螺測斜仪	15
3. 捷克斯洛伐克陀螺測斜仪	18
§ 3. 定向下鉆方法	20
发展史概述	20
瞄准方法	21
1. 定向接头瞄准目标	21
2. 水平瞄准	22
3. 垂直瞄准	27
定向下鉆的誤差	29
仪器	30
1. ГП-К1型測斜仪	30
2. ИМА-ИУ-1型測斜仪	33
3. 自动照象測斜仪	35
4. "Craelius"电磁測斜仪	38
§ 4. 連环方法	40
II. 鉆孔的自然弯曲	45
§ 5. 概論	45

§ 6. 利用钻孔自然弯曲规律的定向钻进	48
III. 保证钻孔在空间设计位置的技术装置与措施	50
§ 7. 在开孔时，保持钻孔正确方向的措施	50
§ 8. 在钻进过程中防止钻孔弯曲的措施	50
IV. 钻孔的人工弯曲	54
§ 9. 概论	54
A. 固定式变向器	54
§ 10. 结构	54
§ 11. 堵塞钻孔	56
§ 12. 向钻孔里下变向器	59
§ 13. 在钻孔里安装变向器的计算	61
§ 14. 变向器在钻孔中的定向方法	66
变向器的直接定向方法	66
变向器的间接定向方法	66
1. 利用打印自动定向法	66
2. 变向器的自动定向	68
3. 在定位座上安装变向器	69
4. 利用孔底信号器在钻孔中变向器的定向方法	80
§ 15. 变向器的固定	86
§ 16. 从变向器处开钻	87
开钻工具	87
从变向器处开钻钻进规程	90
B. 可卸变向器	91
§ 17. 定向钻进的装置和仪器	92
带有声音定向的钻具	92
定向钻进的УНБ-2型装置	94
定向钻进的УНБ-3型装置	96
“ЛП-1”型取样器	97
B. 钻具的专门型号	100

V

§ 18. 定向钻进的钻具结构	101
用于定向钻进勘探钻孔的 A. O. 卡伊泽尔和 B. A. 布罗涅夫斯基的钻具	101
定向钻进的 ПНБ-2 型钻具	103
莫斯科地质勘探学院的定向钻进装置	105
钻粒冲击方法的定向钻进	107
V. 国外地质勘探钻孔定向钻进的实践	109
§ 19. “Холл-Роу”方法	109
§ 20. Thompson 可卸变向器	112
结束语	117
参考文献	120

定向孔钻进简介

为了使孔底钻达地质剖面上的设计点上，保持钻孔的设计方向是对钻孔的基本要求之一。从这种关系上来看，任何钻孔不管它的目的如何都可认为是有方向的。

垂直钻孔的方向性是靠保持等于零或接近于零的顶角而取得的。

在斜孔钻进时，控制顶角和方位角是定向钻进的基本问题。

在钻探实践中大家知道，复合剖面的钻孔，开始为垂直段，在达一定的深度时，为了沿最短的途径按设计的角度倾斜钻向设计的孔底点。

图1列举了钻孔的不同剖面。

所有的钻孔可以分成两种类型。沿铅垂的或倾斜的直线没有采用人工造斜钻进的钻孔属于第一种类型，叫做“自由方向的”。靠改变钻进规程达到保持钻孔的设计位置。

部分孔身是曲线式的，属于第二种类型。靠采用人工造斜或利用自然条件造斜，或两者同时采用而达到孔身的曲线性。这样的钻孔叫做“强制定向的”或者简称为“定向孔”。

在矿层倾斜很陡时最好的地质勘探钻孔剖面设计是与矿层走向直交，且钻孔从孔口到孔底是一条倾斜直线的。这种剖面的优点是(图1,5)在钻孔较小的弯曲时，孔口和孔底的投影距离最大。斜孔钻进时顶角和方位角的大小是固定的，可以不采用人工造斜器，因而在最小的辅助工序及物资消耗之下，使钻孔的施工期减少。

然而钻探实践表明，在技术与工艺上钻出从地面就倾斜的钻孔是困难的。斜孔钻进需要专门的倾斜的支撑装置，这限制了强力钻进规程的运用。

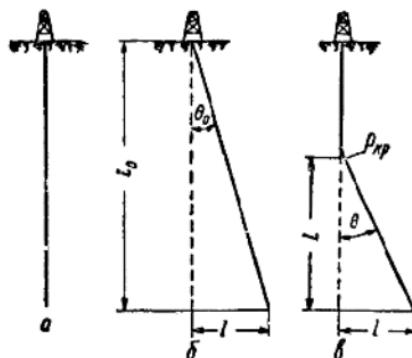


图 1 钻孔剖面
a—垂直的; b—倾斜的; c—复合的

由此看来，复合式剖面（图1，c）更有发展前途，尤其在深孔时，钻进复合式剖面钻孔时人工造斜所消耗的时间，可以由在垂直孔段采取强力钻进规程以及采用升降钻具机械化等所节省的时间抵消。

100米到200米的浅孔最好是打斜孔（图1,b）。

較深的钻孔采用人工造斜器按复合剖面钻进比較經濟（图1,c）。

在如下的情况下，进行地质勘探钻孔的定向钻进：

1. 按垂直矿体走向的剖面钻进。
2. 钻场面积的限制，例如在山区，钻探设备放置很困难，有时甚至不可能。
3. 水池的下边，沼泽的下边，山褶曲的下边，工程建筑物的下边等等。

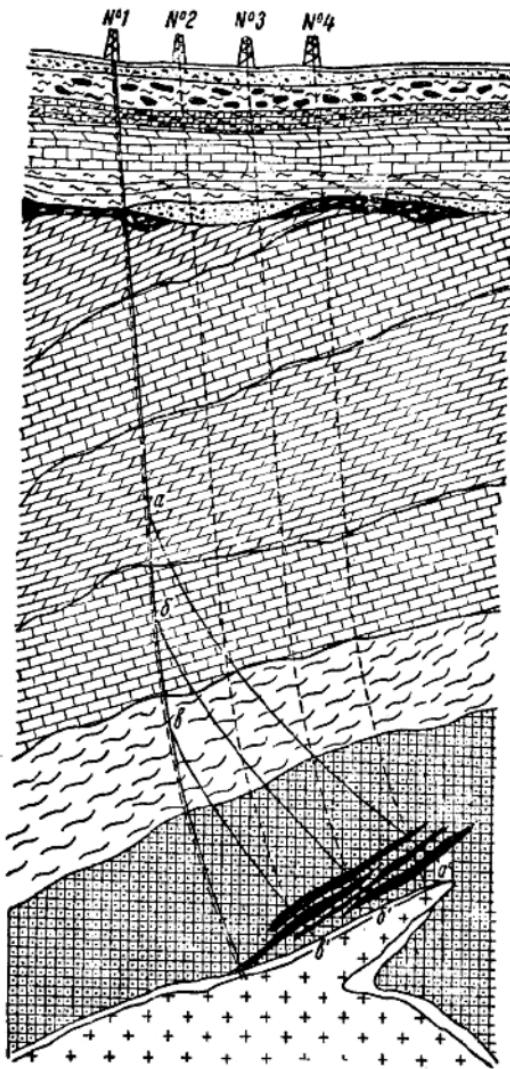


图 2 多孔底钻进

4. 重新钻进岩心采取率低的孔段。
5. 纠正在钻进过程中偏离原设计方向的钻孔。
6. 绕过在事故中留在孔里的工具等等。

用多孔底定向钻孔勘探深部矿体有特别的重要性和前景。在这样的情况下多次利用主孔从而大大减少钻孔工作量。合理地使用定向钻进可节省时间、物资和材料，增加设备的利用率，减少了设备在安装、拆卸和运输中的消耗。

图2为地质勘探钻孔的多孔底钻进图。在这个情况下，是在钻进了孔深为685米的钻孔中，钻进三个辅助钻孔来代替按50×50米孔网设计的四个单独钻孔。钻进工作量减少的情况如表1所示。

表 1

单孔钻进		多孔底钻进		钻进工作量减少, 米
№/№	钻进工作量, 米	№/№	钻进工作量, 米	
1	685	1	685	—
2	650	a—a'	188	467
3	625	b—b'	268	357
4	605	c—c'	338	267
共计:	2565		1479	1091

图3是乌拉尔地质局某矿区用双孔446—446a来代替两个单钻孔446和447的地质剖面。根据乌拉尔地质局的资料，仅仅用一个双孔446—446a代替两个单独双孔得到的经济价值是21,500卢布。

地质勘探钻孔定向钻进在东哈萨克斯坦地质局的生产中得到了广泛的应用。例如在别烈左夫斯基(Березовский)

地质勘探队从1956年开始到现在已在钻进中放置了163个变向器，其中有14个是为钻进第二孔眼而用的，105个是为了纠正与设计方向偏斜的钻孔，为了避开事故地方下放了44个。这样由于钻进第二孔眼使钻进工作量减少了3423米，而由于放置变向器从报废孔中拯救总共进尺大约在8,000—10,000米。

定向钻进在东哈萨克斯坦地质局的其他生产组织中得到了应用，其中有别洛乌索夫卡（Белоу́совка），孜里亚诺夫斯克（Зирновск），格列霍夫斯克（Греховск）和其他的勘探队。

定向钻孔的钻进比较完满地在石油钻井中得到了解决。利用井底发动机（涡轮钻或电钻）可以借助比较简单的技术设备在所希望的方向上偏斜钻孔，使其达到所要求的数值。除此以外，这种钻进方法由于钻杆不转动，有助于保持钻孔的已有方向。但是应指出，转盘钻在苏联石油工业和国外取得了很大的成就。

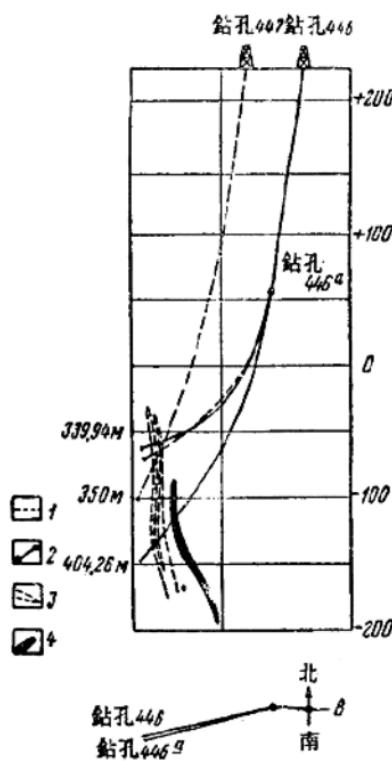


图3 乌拉尔地质局某矿区的双孔眼
446—446a 地质剖面图
1—设计钻孔；2—钻进过的钻孔；3—预想
矿体的轮廓；4—矿体

由于缺乏小尺寸的井底发动机、地质勘探钻孔孔径小、地质剖面的岩石性质和一系列的其他原因限制了石油钻井定向钻进方法在岩心钻探方面的广泛使用的可能性。

在岩心钻探时，细的钻杆的运转促使钻孔轴线很快地偏离设计方向。因此地质勘探钻孔的定向钻进特别在矿体很深时技术困难很大。由于现在向金刚石钻进过渡的转变，地质勘探钻孔定向钻进的复杂性在很大程度上有所增加。向金刚石钻进的过渡不仅要求创造小尺寸的整套人工造斜工具，而且要有测量钻孔在空间位置的小尺寸仪器。

地质勘探钻孔定向钻进的问题在于解决下列基本任务：

测量钻孔轴线在空间的位置。

钻孔自然弯曲规律的研究和这些规律在钻进中的利用①。

制定对有助于保持钻孔在空间已有状态的措施和技术装备。

钻孔的人工弯曲。

① 钻孔的自然弯曲，应理解为钻孔任意地不可预知的弯曲。

I. 測量鉆孔軸線在空間的位置

§ 1. 概論

系統地測量鉆孔軸線在空間的位置，在定向鉆孔中起着頭等作用。及時的發現鉆孔與設計方向的偏斜即可用最少的時間和較簡單的技術設備使其回到原來的位置上。

下列的必須條件使得創造更完善的測量鉆孔彎曲的儀器很困難：

及時的高精度的測量鉆孔深部的參數；

儀器傳送器的訊號傳送到很遠的距離，可能達到 1,500—2,000 米，靈敏元件要安裝在很小的輪廓尺寸以內；

靈敏元件在很大的外部液體壓力條件下工作，而在某些情況下在高溫介質包圍儀器的條件下工作。

大家知道，鉆孔軸線任何一點在空間的位置用三個參數確定——頂角 θ ，方位角 α 和深度 l 。

測量頂角沒有什麼特殊的困難，在任何情況下都以重錘或者液面水平的原理為基礎。

測斜儀方位角傳送器的結構由它所處的工作條件決定，從這個觀點出發測斜儀可以分為兩種：一種是應用在弱磁性介質鉆孔中使用的測斜儀，其讀數的準確性與磁性介質無關。

在第一種儀器中的零點方位的傳送器大多數採用磁針，也可以利用感應羅盤或者電磁探測器（магнитный зонд）。

以磁性傳送器為基礎的測斜儀已足夠完善了，在某種程

度上能滿足地质勘探生产的要求。

这一类的仪器有大家知道的 ИШ-2、ИШ-4 测斜仪，包良可夫测斜仪，ИФ-6 照象测斜仪和其他①。

在强磁性介质中钻孔弯曲的测量，不能使用磁性传递器的测斜仪，而要求用另外的测量方法。現在已知有三种方法对此合适：陀螺仪方法；利用钻杆在地面使仪器传递器在孔內定向的方法；和連环测量方法。

§ 2. 陀螺仪方法

概 論

陀螺方法是最完善的和最有前途的方法。陀螺仪不仅具

有必要測量准确性，而且測
斜工作效率很高。

陀螺仪方法測量钻孔弯曲的原理是：如果把高速旋转的轉子，使它有三个自由度悬挂起，也就是能围绕三个彼此垂直并相交于一点的軸线运动，当在支点上沒有摩擦的情况下，形体軸（旋转軸线）空间位置将保持不变（图 4），在这种条件下轉子軸线就可以做为在每个点上計算傾斜平面方位的基础。

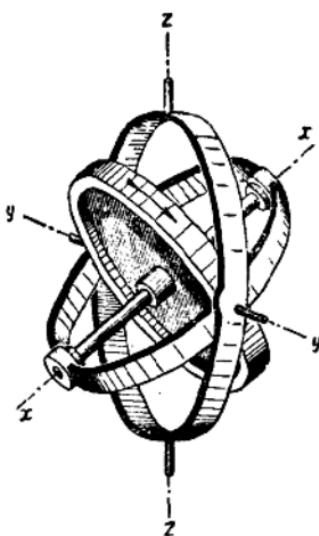


图 4 陀螺

① С.Г. 科馬羅夫，“工业地質物理技术”国家燃料技术出版社1957。

如果限制陀螺轉子的一个自由度，在支点沒有摩擦的情况下，或者具有很大的动矩的情况下^①，它能象罗盘一样工作，也就是它的軸线在被强制引出地理子午线的平面时，能自动的迴轉回来。因此用陀螺方法測量鉆孔弯曲有两个途径解决：利用陀螺罗盘的零点方位传递器和采用方位陀螺。

从陀螺理論知道，陀螺罗盘外万向軸悬挂支点的摩擦力矩應該小于轉子以速度 Ω_p 围繞主軸 $x-x$ 旋轉而产生的迴轉力矩，和已具有速度 $\Omega, \cos \varphi \sin \psi$ 的內万向軸摩擦力。

此处 Ω_p ——轉子旋轉的角速度；

Ω ——地球旋轉的角速度；

φ ——地理的緯度位置；

ψ ——陀螺主軸与子午线平面的倾斜角度。

可以认为上述摩擦力矩与陀螺系統重量 G 的大小成比例。由此：

$$\lambda G < I_x \Omega_p \Omega, \cos \varphi \sin \psi, \quad (1)$$

式中 λ ——摩擦系数。

$$I_x = \frac{mR^2}{2} = \frac{G}{g} \cdot \frac{R^2}{2},$$

而 $\lambda G < \frac{G}{g} \cdot \frac{R^2}{2} \Omega_p \Omega, \cos \varphi \sin \psi$

或 $R > \sqrt{\frac{2\lambda g}{\Omega_p \Omega, \cos \varphi \sin \psi}}. \quad (2)$

按問題的条件陀螺罗盘的主軸不應該与子午线平面偏斜很大的角度 ψ ，由此 $\sin \psi$ 将接近于零。因此为保持不等式(1) R 将有很大的数值。与此相应的陀螺罗盘的尺寸将是相

① 陀螺动矩： $H = I_x \Omega_p$ ，式中： I_x ——轉子軸向慣性矩，克·厘米·秒²；
 Ω_p ——轉子的角速度。

当大的。

实践表明，利用陀螺罗盘作为方位角传递器的测斜仪直径可能有 120—140 毫米。

利用方位陀螺作为方位传递器的测斜仪，由于陀螺的尺寸比较小，可以创造出适合地质勘探钻孔用的仪器。如以上所指出的，方位陀螺在外部的干扰扰动力矩，主要的是万向轴悬挂支点摩擦力矩的影响下，逐渐的以速度 ω_z ，变其位置。

$$\omega_z = -\frac{M_{\text{ext}}}{H} \quad (3)$$

式中 ω_z ——陀螺进动角速度；

M_{ext} ——作用在陀螺上的外力矩；

H ——陀螺转子的动力矩。

全苏勘探技术研究所 (ВИТР) 对成批生产的 ГПК-48 陀螺的研究表明，万向轴悬挂支点摩擦力矩的改变是偶然过程。因此所指的摩擦力矩具有某种不对称性，陀螺形体轴与稳定平面的偏斜按时间和符号是不相等的。但是已确定，陀螺形体轴在稳定平面附近的摆动，不出陀螺系统的已知数值界限。这给出了满足钻探实践要求足够准确的计算陀螺在方位上的偏差平均值的基础，以及按与时间成比例的测点来分析它们。

仪 器

很早就有过创造陀螺测斜仪的经验。表 2 按时间顺序列举了在苏联和国外研究过的测斜仪。

表 2 所列的大多数仪器，由于本身的尺寸以及很小的测量范围，或者由于另外的原因表明对地质勘探实践是不适合的。

表 2

仪器的名称	外径, 毫米	頂角測 量界限	電纜 芯數, 個	制作 年代	地点和創造者
“Страгометр”	—	—	—	1905	德国,古斯曼教授
“钻孔倾斜测量器”	92	7			德国,安胥子公司
	106	13	8	1914	(Anschütz)
	132	30			
“Креэзель-компас”	120	6以内	8	1922	德国,馬尔廷先教授
“带有照象記錄的陀螺測 斜仪”	140	55以内	繩索	1943	美国,“Сперри-Сан” 公司
光电陀螺测斜仪	100	45以内	7	1951	苏联,全苏地球物理勘探 科学研究所
静态陀螺测斜仪 СИ-3	100	50以内	3	1952	苏联,全苏勘探技术研究 所
电测斜仪	89	10以内	8	1954	苏联,全苏矿冶科学研究 设计院
“矿工”	108	5以内	13	1954	苏联造船工业部
ИГ-1陀螺测斜仪	74	30以内	7	1955	苏联 ЛИАН 和 “地质勘 探”工厂
捷克斯洛伐克陀螺测斜 仪	{ 113.5 70	{ — 60以内	{ 1955 3	{ 1957	{ 捷克斯洛伐克矿业科学 研究院
ИГ-2陀螺测斜仪	89	30以内	3	1957	苏联“地质勘探”工厂

现有資料里,生产試驗結果表明只有三种陀螺测斜仪的结构能滿足地质勘探的实际要求。

1. СИ-3型静态式陀螺测斜仪

СИ-3型陀螺测斜仪用于直径 110 毫米和更大 直径 的钻孔。

仪器的設計以間接的方法确定钻孔的頂角和方位角为基础的。測量是靠測出鉛垂线和钻孔軸线在两个位于直角座标系当中,彼此垂直的鉛垂平面上的摄影之間的夹角 β_x 和 β_m 来进行(图 5)。假設座标系在钻孔測量过程中,相对子午

线和水平面的相对位置保持不变。那么测量出的角度和表征钻孔弯曲参数之间的关系可用下式表示：

$$\operatorname{tg} \theta = \sqrt{\operatorname{tg}^2 \beta_u + \operatorname{tg}^2 \beta_m} \quad (4)$$

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{\operatorname{tg} \beta_u}{\operatorname{tg} \beta_m} \quad (5)$$

式中 θ ——钻孔顶角，度；

α ——钻孔的方位角，度；

β_u, β_m ——测量的角度，度。

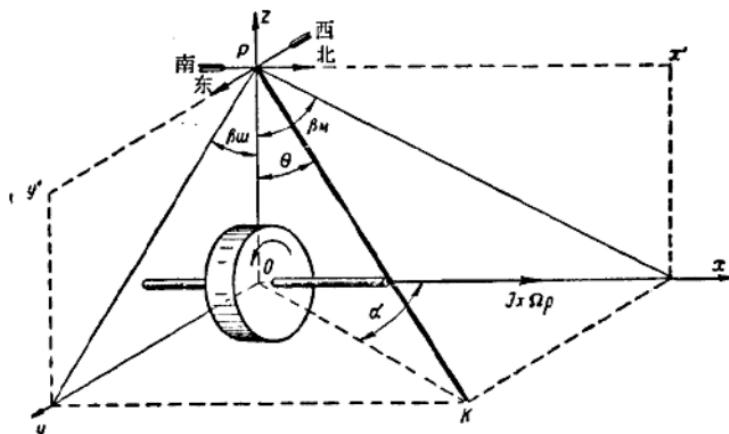


图 5 顶角和方位角间接确定图

在生产上比较方便的是利用几何方法确定上面公式的数值。从公式(4)看出，可按相应 $\operatorname{tg} \beta_u$ 和 $\operatorname{tg} \beta_m$ 两直角的斜边来确定 θ 角。同样的由公式(5)看出， α 角的数值等于两直角边之比。

图 6 所示为根据 β_u 和 β_m 的数值确定 θ 和 α 的计算图的四分之一的利用图的例子。

测量地质勘探钻孔弯曲的 СИ-3 型陀螺测斜仪包括两部