



(12) **BREVET DE INVENȚIE**

(21) Nr. cerere: **a 2017 00391**

(22) Data de depozit: **02/12/2015**

(45) Data publicării mențiunii acordării brevetului: **30/09/2022** BOPI nr. **9/2022**

(30) Prioritate:
18/12/2014 US 14/575,789

(41) Data publicării cererii:
29/12/2017 BOPI nr. **12/2017**

(86) Cerere internațională PCT:
Nr. **US 2015/063361 02/12/2015**

(87) Publicare internațională:
Nr. **WO 2016/099880 23/06/2016**

(73) Titular:
• **GENERAL ELECTRIC COMPANY, 1
RIVER ROAD, SCHENECTADY, NEW
YORK, NY, US**

(72) Inventatori:
• **SINGAL KALPESH, NISKAYUNA, NEW
YORK, US;**

• **ZAMANIAN FATEMEH, NISKAYUNA, NEW
YORK, US;**
• **MAROTTA EGIDIO, HOUSTON, TEXAS,
US;**
• **SIVARAMAKRISHNAN SHYAM,
NISKAYUNA, NEW YORK, US**

(74) Mandatar:
**ROMINVENT S.A.,
STR. ERMIL PANGRATTI NR.35,
SECTOR 1, 011882, BUCUREȘTI**

(56) Documente din stadiul tehnicii:
**CA 2526345 A1; US 2012/251335 A1;
US 2013/306326 A1; "PREDICTING THE
BEHAVIOR OF SUCKER-ROD PUMPING
SYSTEMS", S. G. GIBBS, SPE 588,
SOCIETY OF PETROLEUM ENGINEERS,
1963**

(54) **METODE ȘI SISTEME DE ÎMBUNĂȚĂȚIRE A DEBITULUI
UNUI FLUID INDUS DE O UNITATE DE POMPARE
CU PRĂJINI**



RO 132316 B1

1 Domeniul invenției se referă, în general, la controlul unităților de pompare cu prăjini
și, mai specific, la metode și la un sistem pentru controlul unei unități de pompare cu prăjini
3 pentru a crește debitul unui fluid indus de unitatea de pompare cu prăjini.

5 Cele mai cunoscute unități de pompare cu prăjini (cunoscute și ca unități de pompare
de suprafață) sunt utilizate în puțuri pentru a induce curgerea unui fluid, de exemplu petrol
și apă. Funcția principală a unității de pompare liniare este de a transforma mișcarea de
7 rotație de la un motor de bază (de exemplu, un motor sau un motor electric) într-o mișcare
alternativă deasupra capului de sondă. Această mișcare este, la rândul ei, utilizată pentru
9 a antrena alternativ o pompă de fund printr-o conexiune cu ajutorul unei garnituri de prăjini
de pompare. Garnitura de prăjini de pompare, care se poate extinde mile în lungime,
11 transmite mișcarea alternativă de la capul puțului de la suprafață la supapele subterane
într-o zonă prezentând fluid a puțului. Mișcarea alternativă a supapelor induce curgerea
13 fluidului către în sus pe lungimea garniturii de prăjini de pompare la capul puțului.

15 Unitățile de pompare cu prăjini sunt expuse la o gamă largă de condiții. Acestea
variază în funcție de utilizarea puțului, de tipul și proporțiile mecanismului de articulare a
unităților de pompare și de condițiile puțului. Mai mult, condițiile puțului, cum ar fi presiunea
17 la fundului puțului, se pot schimba în timp. Aceste condiții pot cauza variabilitatea debitului
de fluid. În plus, aceste condiții afectează garnitura de prăjini de pompare. Garnitura de
19 prăjini de pompare transmite sarcini dinamice de la pompa de la fundul puțului și unitatea de
pompare cu prăjini. Garnitura de prăjini de pompare se comportă similar cu un arc pe
21 distanțe lungi. Prăjina de pompare se alungește și se retrage pe baza expunerii la eforturi
de alungire variabile. Răspunsul garniturii de prăjini de pompare este amortizat oarecum
23 datorită imersării sale într-un fluid vâscos (apă și petrol), dar profilul de mișcare al unității de
pompare cu prăjini combinat cu încărcarea funcției de salt a pompei lasă în general puțin
25 timp pentru ca oscilațiile să se diminueze înainte de apariția următoarei perturbații.

27 Unitatea de pompare cu prăjini imprimă o mișcare variabilă continuă pe garnitura de
prăjini de pompare. Garnitura de prăjini de pompare răspunde la mișcarea variabilă prin
trimiterea de unde de solicitare variabile în jos pe lungimea sa pentru a-și modifica propria
29 mișcare. Garnitura de prăjini de pompare se întinde și se contractă pe măsură ce dezvoltă
forța necesară pentru a deplasa pompa și fluidul de la fundul puțului. Unitatea de pompare
31 cu prăjini, detașându-se de efectele de frecare și inerția fluidului, tinde să-și revină sub forța
elastică de la garnitura de prăjini de pompare inițiind un răspuns oscilatoriu suplimentar în
33 garnitura de prăjini de pompare. Deplasarea undelor de efort de la surse multiple
interferează unele cu altele de-a lungul garniturii de prăjini de pompare (unele constructiv,
35 altele distructiv), pe măsură ce traversează lungimea sa și reflectă variațiile de sarcină înapoi
la unitatea de pompare cu prăjini, unde pot fi măsurate.

37 Documentul **CA 2526345 A1** dezvăluie o metodă și un sistem pentru o unitate de
pompare cu un sistem cu tijă elastică care este aplicat pentru a maximiza producția de lichid.
39 Cursa maximă a pompei și cel mai scurt timp al ciclului sunt calculate pe baza proprietăților
statice și dinamice ale puțului și ale componentelor de suprafață, fără o limitare la viteza
41 unghiulară a motorului principal.

43 Documentul **US 2012/0251335 A1** dezvăluie metode și aparate pentru măsurarea
debitului de fază al componentelor unui fluid multifazic într-o conductă. Un sistem de
pompare pompează un fluid multifazic într-o sondă. Cel puțin un procesor, care poate
45 controla și pompa, este utilizat pentru a determina debitul total de lichid în timp. Un contor
optic de fracție de fază (de exemplu, un fotometru cu filtru în infraroșu) este utilizat pentru
47 a determina fracția de fază în timp real a componentelor fluidului multifazic. Sunt utilizați
algoritmi pentru a calcula debitele volumetrice ale componentelor individuale ale fluidului
49 multifazic pe baza debitului total de lichid și a fracției de fază.

RO 132316 B1

Documentul **US 2013/0306326 A1** dezvăluie sisteme adaptabile pentru o unitate de pompare de suprafață care include un mecanism de pompare cu inerție scăzută având un ansamblu pneumatic de contrabalansare, precum și metode pentru utilizarea unor astfel de sisteme pentru recuperarea fluidelor subterane. Sistemul poate fi integrat cu sisteme de automatizare de gestionare a puțurilor, permițând astfel răspunsul la comenzile de control activ și modificând și/sau menținând automat o forță de contrabalansare în unitatea de pompare prin adăugarea sau eliminarea masei de aer dintr-un vas de izolare asociat cu unitatea de pompare.

Documentul "**Anticiparea Regimului Sistemelor de Pompare cu Prăjini**" S.G. **Gibbs, SPE 588 (Societatea Inginerilor Petroliști) (03.06.1963)** dezvăluie o metodă pentru anticiparea regimului sistemelor de pompare cu prăjini. Sistemul de pompare este descris de un model matematic flexibil care este rezolvat prin ecuații de diferență parțială cu ajutorul computerului. Tija lustruită și cartelele dinamometrului de adâncime intermediară pot fi calculate pentru diferite condiții ale pompei orificiului inferior. Datele generate prin această tehnică folosesc la rafinarea criteriilor pentru proiectarea și funcționarea sistemelor de pompare cu prăjini.

Într-un aspect, este prevăzut un sistem pentru îmbunătățirea debitului unui fluid indus de o unitate de pompare cu prăjini. Sistemul include o unitate de comandă de pompare care include un procesor și o memorie. Unitatea de comandă de pompare este configurată pentru a controla mișcarea cursei unității de pompare cu prăjini, controlând astfel debitul de fluid indus de unitatea de pompare cu prăjini. Unitatea de comandă de pompare este, de asemenea, configurată pentru a stoca un prim set de date de timpi ai cursei bazat pe un prim nivel de presiune și un al doilea set de date de timpi ai cursei bazat pe un al doilea nivel de presiune. Primul set de date de timpi ai cursei și cel de-al doilea set de date de timpi ai cursei se bazează pe o multitudine de constrângeri ale unității de pompare cu prăjini. Unitatea de comandă de pompare este configurată suplimentar pentru a stoca un set de ponderi de presiune bazat pe primul set de date de timpi ai cursei, cel de-al doilea set de date de timpi ai cursei și multitudine de constrângeri și să primească un nivel de presiune actual. Nivelul actual de presiune se situează între primul nivel de presiune și al doilea nivel de presiune. Mai mult, unitatea de comandă de pompare este, de asemenea, configurată pentru a determina un set actual de date de timpi ai cursei bazat pe nivelul actual de presiune, primul set de timpi ai cursei, al doilea set de timpi ai cursei și setul de ponderi de presiune și inițiază cel puțin o cursă a unității de pompare cu prăjini. Acea cel puțin o cursă se bazează pe setul actual de date de timpi ai cursei.

Într-un alt aspect, este prevăzută o metodă bazată pe calculator pentru îmbunătățirea debitului unui fluid indus de o unitate de pompare cu prăjini. Metoda este implementată folosind o unitate de comandă de pompare în comunicație cu o memorie. Metoda include stocarea unui prim set de date de timpi ai cursei bazat pe un prim nivel de presiune și unui al doilea set de date de timpi ai cursei bazat pe un al doilea nivel de presiune. Primul set de date de timpi ai cursei și cel de-al doilea set de date de timpi ai cursei se bazează pe o multitudine de constrângeri ale unității de pompare cu prăjini. Metoda include, de asemenea, stocarea unui set de ponderi de presiune bazat pe primul set de date de timpi ai cursei, al doilea set de date de timpi ai cursei și multitudine de constrângeri și primirea unui nivel de presiune actual. Nivelul actual de presiune se situează între primul nivel de presiune și al doilea nivel de presiune. Metoda mai include determinarea unui set actual de date de timpi ai cursei bazat pe nivelul actual de presiune, primul set de timpi ai cursei, cel de-al doilea set de timpi ai cursei și setul de ponderi de presiune și inițierea a cel puțin a unei curse a unității de pompare cu prăjini. Acea cel puțin o cursă se bazează pe setul actual de date de timpi ai cursei.

RO 132316 B1

1 Într-un alt aspect, este prevăzută o unitate de pompare cu prăjini pentru a induce un
debit de fluid. Unitatea de pompare cu prăjini include o unitate de comandă de pompare care
3 include un procesor și o memorie. Unitatea de comandă de pompare este configurată pentru
a controla mișcarea cursei unității de pompare cu prăjini, controlând astfel debitul de fluid
5 indus de unitatea de pompare cu prăjini. Unitatea de comandă de pompare este configurată
pentru a stoca un prim set de date de timpi ai cursei bazat pe un prim nivel de presiune și
7 un al doilea set de date de timpi ai cursei bazat pe un al doilea nivel de presiune. Primul set
de date de timpi ai cursei și cel de-al doilea set de date de timpi ai cursei se bazează pe o
9 multitudine de constrângeri ale unității de pompare cu prăjini. Unitatea de comandă de
pompare este, de asemenea, configurată să stocheze un set de ponderi de presiune bazat
11 pe primul set de date de timpi ai cursei, al doilea set de date de timpi ai cursei și multitudinea
de constrângeri și să primească un nivel de presiune actual. Nivelul actual de presiune se
13 situează între primul nivel de presiune și al doilea nivel de presiune. Unitatea de comandă
de pompare este configurată suplimentar pentru a determina un set actual de date de timpi
15 ai cursei bazat pe nivelul actual de presiune, primul set de timpi ai cursei, cel de-al doilea set
de timpi ai cursei și setul de ponderi de presiune și să inițieze cel puțin o cursă a unității de
17 pompare cu prăjini. Acea cel puțin o cursă se bazează pe setul actual de date de timpi ai
cursei.

19 Acestea și alte caracteristici, aspecte și avantaje ale prezentei invenții vor fi mai bine
înțelese atunci când următoarea descriere detaliată este citită cu referire la desenele
21 însoțitoare în care caracterele asemenea reprezintă părți similare pe parcursul desanelor,
în care:

23 - fig. 1A, este o vedere în secțiune transversală a unei unități de pompare cu prăjini
exemplificativă, într-o poziție complet retrasă;

25 - fig. 1B, este o vedere în secțiune transversală a unității de pompare cu prăjini
prezentată în fig. 1A, într-o poziție complet extinsă;

27 - fig. 2, este o vedere schematică a unui sistem pentru controlul unității de pompare
cu prăjini prezentată în fig. 1A și 1B;

29 - fig. 3, este o vedere schematică a unei configurații exemplificative a unui sistem
client care poate fi utilizat împreună cu sistemul prezentat în fig. 2;

31 - fig. 4, este o vedere schematică a unei configurații exemplificative a unei unități de
comandă de pompare care poate fi utilizată împreună cu sistemul prezentat în fig. 2;

33 - fig. 5, este o vedere grafică a unui profil de viteză exemplificativ al unei curse a
unității de pompare cu prăjini prezentată în fig. 1A și 1B;

35 - fig. 6, este o vedere grafică a unei scheme exemplificative a sincronizărilor primare
și secundare ale cursei pentru utilizare cu unitatea de pompare cu prăjini prezentată în fig.
37 1A și 1B;

39 - fig. 7, este o schemă bloc a unui proces de generare a sincronizărilor primare și
secundare ale cursei prezentate în fig. 6;

41 - fig. 8, este o schemă bloc a unui proces de pompare bazat pe presiune, folosind
unitatea de pompare cu prăjini prezentată în fig. 1A și 1B; și

43 - fig. 9, este o schemă bloc a procesului de pompare bazat pe presiune și fracțiunea
de gaz, folosind unitatea de pompare cu prăjini prezentată în fig. 1A și 1B.

45 Dacă nu se indică altfel, desenele furnizate aici sunt menite să ilustreze caracteris-
ticele exemplurilor de realizare a invenției. Aceste caracteristici se consideră a fi aplicabile
47 într-o mare varietate de sisteme cuprinzând unul sau mai multe exemple de realizare a
invenției. Ca atare, desenele nu sunt menite să includă toate caracteristicile convenționale
cunoscute de persoanele cu pregătire medie în domeniu ca fiind necesare pentru
49 implementarea exemplurilor de realizare dezvăluite aici.

RO 132316 B1

În următoarea descriere și în revendicări, se va face referire la un număr de termeni, care vor fi definiți ca având următoarele semnificații.	1
Formele singulare "un", "o" și "-ul" includ referințele la plural, cu excepția cazului în care contextul dictează în mod clar altfel.	3
"Opțional" sau "în mod opțional" înseamnă că evenimentul sau circumstanța descrisă ulterior poate sau nu poate să aibă loc și că descrierea include situațiile în care are loc evenimentul și cazurile în care nu au loc.	5 7
Limbajul aproximativ, așa cum este utilizată aici în întreaga descriere și în revendicări, poate fi aplicat pentru a modifica orice reprezentare cantitativă care poate varia în mod permisibil fără a rezulta într-o modificare a funcției de bază la care este asociat. În consecință, o valoare modificată de un termen sau termeni, cum ar fi "în jur de", "aproximativ" și "substanțial", nu trebuie să se limiteze la valoarea precisă specificată. Cel puțin în unele cazuri, limbajul aproximativ poate corespunde preciziei unui instrument pentru măsurarea valorii. Aici și în întreaga descriere și revendicări, limitele intervalului pot fi combinate și schimbate, astfel de intervale sunt identificate și includ toate sub-intervalele conținute în acestea, cu excepția cazului în care contextul sau limbajul indică altfel.	9 11 13 15
Așa cum sunt utilizați în cadrul de față, termenii "procesor" și "calculator" și termenii asociați, de exemplu, "dispozitiv de procesare", "dispozitiv de calcul" și "controler", nu sunt limitați doar la acele circuite integrate menționate în domeniu ca un calculator, ci se referă în sens general la un microcontroler, un microcalculator, un controler logic programabil (PLC), un circuit integrat specific aplicației și alte circuite programabile, iar acești termeni sunt utilizați în mod interschimbabil aici. În exemplele de realizare descrise aici, memoria poate include, dar nu se limitează la, un mediu citibil de calculator, cum ar fi o memorie cu acces aleatoriu (RAM) și un mediu nevolatil citibil de calculator, cum ar fi memoria flash. În mod alternativ, pot fi utilizate și o dischetă, o memorie doar în citire - disc compact (CD-ROM), un disc magne-to-optic (MOD) și/sau un disc versatil digital (DVD). De asemenea, în exemplele de realizare descrise aici, canalele suplimentare de intrare pot fi, dar nu se limitează la, periferice de calculator asociate cu o interfață de operare, cum ar fi un mouse și o tastatură. În mod alternativ, pot fi utilizate și alte periferice de calculator care pot include, de exemplu, dar nu se limitează la, un scanner. Mai mult decât atât, în exemplul de realizare ilustrativ, canalele suplimentare de ieșire pot include, dar nu se limitează la, un monitor interfață pentru operator.	17 19 21 23 25 27 29 31
Mai mult, așa cum sunt utilizați aici, termenii "software" și "micro-instrucțiuni" sunt interschimbabili și includ orice program de calculator stocat în memorie pentru a fi executat de calculatoare personale, stații de lucru, clienți și servere.	33 35
Așa cum este utilizat aici, termenul "mediu citibil de calculator non-tranzitoriu" este destinat a fi reprezentativ pentru orice dispozitiv tangibil bazat pe calculator implementat în orice metodă sau tehnologie pentru stocarea pe termen scurt și pe termen lung a informațiilor, cum ar fi, instrucțiuni citibile de calculator, structuri de date, module de program și sub-module sau alte date din orice dispozitiv. Prin urmare, metodele descrise aici pot fi codificate ca instrucțiuni executabile încorporate într-un mediu tangibil, non-tranzitoriu citibil de calculator, incluzând, fără limitare, un dispozitiv de stocare și un dispozitiv de memorie. Aceste instrucțiuni, atunci când sunt executate de un procesor, determină procesorul să efectueze cel puțin o parte din metodele descrise aici. Mai mult, așa cum este utilizat aici, termenul "mediu citibil de calculator, non-tranzitoriu" include toate mediile tangibile citibile de calculator incluzând, fără a se limita la, dispozitive de stocare pe calculator non-tranzitorii	37 39 41 43 45

RO 132316 B1

1 incluzând, fără limitare, mediile volatile și nevolatile și medii detașabile sau nedetașabile,
cum ar fi micro-instrucțiuni, mijloace de stocare fizică și virtuală, CD-ROM-uri, DVD-uri și
3 orice altă sursă digitală, cum ar fi o rețea sau Internet, precum și mijloacele digitale care
urmează să fie dezvoltate, cu singura excepție să fie un semnal de propagare, tranzitoriu.

5 Mai mult, așa cum este utilizat aici, termenul "în timp real" se referă la cel puțin unul
dintre momentul de apariție a evenimentelor asociate, timpul de măsurare și colectare a
7 datelor predeterminate, timpul de procesare a datelor și timpul unui răspuns al sistemului la
evenimente și mediu. În exemplele de realizare descrise aici, aceste activități și evenimente
9 apar în mod substanțial instantaneu.

Sistemul de comandă al pompării cu prăjini, așa cum este descris aici, furnizează o
11 metodă eficientă din punct de vedere al costului pentru controlul unei unități de pompare cu
prăjini pentru a spori debitul unui fluid indus de unitatea de pompare cu prăjini pe baza
13 condițiilor curente ale puțului. Mai mult decât atât, mișcarea unității de pompare cu prăjini
este controlată pentru a se asigura că mișcarea garniturii de prăjini de pompare nu va
15 deteriora garnitura de prăjini de pompare, unitatea de pompare cu prăjini sau puțul în sine.
De asemenea, sistemul și metodele descrise aici nu se limitează la nici un unic set predefinit
17 de condiții de puț. De exemplu, sistemul și metodele descrise aici pot fi utilizate cu condiții
de puț variabile și se pot adapta în timp pe măsură ce condițiile se schimbă. Ca atare,
19 mărimea debitului de fluid indus de unitatea de pompare cu prăjini este în mod constant
actualizată pentru a fi îmbunătățită pe baza condițiilor curente ale puțului și a capacităților
21 unității de pompare cu prăjini. Ca atare, producția și eficiența unităților de pompare cu prăjini
sunt crescute.

23 Fig. 1A și 1B sunt vederi în secțiune transversală ale unei unități de pompare cu
prăjini **100** exemplificative, în pozițiile complet retrasă **1A** și complet extinsă **1B**. În exemplul
25 de realizare exemplificativ, unitatea de pompare cu prăjini **100** (cunoscută și ca o unitate de
pompare liniară) este o unitate de pompare cu prăjini orientată vertical având un vector
27 vertical de mișcare liniară situat adiacent unei cap de puț **102**. Unitatea de pompare cu prăjini
100 este configurată pentru a transfera mișcarea liniară verticală într-un puț subteran (nere-
29 prezentat) printr-o garnitură de prăjini de pompare (nereprezentată) pentru a induce curgerea
unui fluid. Unitatea de pompare cu prăjini **100** include un vas sub presiune **104** cuplat la o
31 structură de bază de montaj **106**. În unele exemple de realizare, structura de bază de montaj
106 este ancorată la o fundație stabilă situată adiacent puțului subteran producător de fluid.
33 Vasul sub presiune **104** poate fi compus dintr-un corp de carcasă **108** cilindric sau altă formă
adekvată, construit din placă profilată și flanșe de capăt turnate sau prelucrate **110**. Atașate
35 la flanșele de capăt **110** sunt capetele de presiune superior și inferior **112** și **114**, respectiv.

Penetrând capetele superior și inferior **112** și respectiv **114** ale vasului sub presiune
37 respectiv, este prevăzut un ansamblu de acționare liniară **116**. Acest ansamblu de acționare
liniară **116** include un șurub filetat orientat vertical **118** (cunoscut și ca un șurub cu rolă), o
39 piuliță tip rolă planetară **120** (cunoscută și ca un ansamblu piuliță șurub cu rolă), un piston
de împingere **122** într-un tub de piston de împingere **124** și un tub de ghidare **126**.

41 Șurubul cu rolă **118** este montat pe o suprafață interioară **128** a capului inferior **114**
al vasului sub presiune și se extinde până la capul superior **112** al vasului sub presiune.
43 Extensia arborelui șurubului cu rolă **118** continuă sub capul inferior al vasului sub presiune
114 pentru a se conecta cu un cuplaj de compresiune (nereprezentat) al unui motor **130**.
45 Motorul **130** este cuplat la un dispozitiv de acționare cu viteză variabilă (VSD) (nerepre-
zentat) configurat astfel încât viteza de rotație a motorului **130** să poată fi reglată în mod
47 continuu. De asemenea, VSD inversează direcția de rotație a motorului **130**, astfel încât

RO 132316 B1

intervalul său de cuplu și viteză poate fi dublat efectiv. Șurubul cu rolă **118** este acționat în direcția acelor de ceasornic pentru cursa ascendentă și în sens invers acelor de ceasornic pentru cursa descendentă. Motorul **130** este în comunicație cu un controler al unității de pompare **132**. În exemplul de realizare ilustrativ, controlerul unității de pompare **132** transmite comenzi către motorul **130** și VSD pentru a controla viteza, direcția și cuplul șurubului cu rolă **118**. 1
3
5

În interiorul vasului sub presiune **104**, porțiunea filetată a șurubului cu rolă **118** este interfațată cu ansamblul piuliță șurub cu rolă planetar **120**. Ansamblul piuliță **120** este atașat fix la segmentul inferior al pistonului de împingere **122** astfel încât, pe măsură ce șurubul cu rolă **118** se rotește în direcția acelor de ceasornic, pistonul de împingere **122** se deplasează către în sus. În timpul rotirii în sens invers acelor de ceasornic a șurubului cu rolă **118**, pistonul de împingere **122** se mișcă în jos. Acest lucru este arătat în general în fig. 1A și 1B. Tubul de ghidare **126** este amplasat coaxial în jurul tubului de piston de împingere **124** și montat static la capul inferior al vasului sub presiune **114**. Tubul de ghidare **126** se extinde în sus prin corpul de carcasă **108** pentru a culisa în capul superior al vasului sub presiune **112**. 7
9
11
13
15

Pistonul superior **134** și un ansamblu de tambur de cablu **136** sunt cuplate și sigilate fix la capătul superior al pistonului de împingere **122**. Ansamblul tambur de cablu **136** include un ax **138** care trece lateral prin secțiunea superioară a pistonului superior **134**. Un cablu **140** trece peste ansamblul tambur de cablu **136** rezemat în canelurile prelucrate în diametrul exterior al ansamblului tambur de cablu **136**. Cablul **140** este cuplat la ancorele **142** de pe structura de bază de montaj **106** pe partea vasului sub presiune **104**, opusă capului de puț **102**. La capul puțului, pe partea vasului sub presiune **104**, cablul **140** este cuplat la o bară suport **144** care, la rândul său, este cuplată la o tijă lustruită **146** care se extinde din capul de puț **102**. 17
19
21
23
25

Unitatea de pompare cu prăjini **100** transmite forța liniară și mișcarea prin intermediul ansamblului piuliță șurub cu rolă planetară **120**. Motorul **130** este cuplat la elementul rotativ al ansamblului piuliță șurub cu rolă planetară **120**. Prin rotirea fie în sensul acelor de ceasornic, fie în sens invers acelor de ceasornic, motorul **130** poate influența mișcarea de translație a piuliței rolă planetară **120** (și prin conectare, la pistonul de împingere **122**) de-a lungul lungimii șurubului cu rolă **118**. 27
29
31

Fig. 2 este o vedere schematică a unui sistem **200** pentru controlul unității de pompare cu prăjini **100** (prezentat în fig. 1A și 1B). În exemplul de realizare ilustrativ, sistemul **200** este utilizat pentru compilarea și răspunderea la datele de la o multitudine de senzori **230** și controlul cursei unității de pompare cu prăjini **100**. O cursă o unității de pompare cu prăjini **100** reprezintă timpul necesar unității de pompare cu prăjini **100** pentru a se extinde din poziția complet retrasă în poziția complet extinsă și înapoi în poziția complet retrasă, așa cum este prezentat în fig. 1A și 1B. Senzorii **230** sunt în comunicație cu o unitate de comandă de pompare **212**. Senzorii **230** se conectează la unitatea de comandă de pompare **212** prin numeroase interfețe, incluzând, fără limitare, o rețea, cum ar fi o rețea cu arie locală (LAN) sau o rețea cu arie largă (WAN), conexiuni prin apelare, modem-uri de cablu, conexiune la Internet, wireless, și linii speciale de mare viteză pentru Rețea Digitală pentru Servicii integrate (ISDN). Senzorii **230** primesc date despre condițiile unității de pompare cu prăjini **100** și raportează aceste condiții către unitatea de comandă de pompare **212**. Unitatea de comandă de pompare **212** poate include, dar fără a se limita la, un controler de unitate de pompare **124** (prezentat în fig. 1). 33
35
37
39
41
43
45

RO 132316 B1

1 Unitatea de comandă de pompă **212** este în comunicație cu motorul de comandă
de pompă **240**. În exemplul de realizare ilustrativ, motorul de comandă de pompă **240**
3 include motorul **130** (prezentat în fig. 1A) și un VSD (nereprezentat). Motorul de comandă de
pompă **240** transmite date către unitatea de comandă de pompă **212** și primește
5 comenzi de la unitatea de comandă de pompă **212**. Motorul de comandă de pompă **240**
se conectează la unitatea de comandă de pompă **212** prin numeroase interfețe, incluzând,
7 fără limitare, o rețea, cum ar fi o rețea cu arie locală (LAN) sau o rețea cu arie largă (WAN),
conexiuni prin apelare, modem-uri de cablu, conexiune la Internet, wireless, și linii speciale
9 de mare viteză pentru Rețea Digitală pentru Servicii integrate (ISDN).

Un server bază de date **216** este cuplat la baza de date **220**, care conține informații
11 despre o varietate de aspecte, așa cum este descris mai jos în detaliu. Într-un exemplu de
realizare, baza de date centralizată **220** este stocată pe unitatea de comandă de pompă
13 **212**. Într-un exemplu alternativ de realizare, baza de date **220** este stocată la distanță de
unitatea de comandă de pompă **212** și poate fi necentralizată. În unele exemple de reali-
15 zare, baza de date **220** include o singură bază de date având secțiuni sau partiții separate
sau în alte variante de realizare, baza de date **220** include mai multe baze de date, fiecare
17 fiind separată una de alta. Baza de date **220** stochează datele de stare primite de la mai
mulți senzori **230**. În plus, baza de date **220** stochează constrângerile, datele componentelor,
19 specificațiile componentelor, ecuații și datele despre istoric generate ca parte a colectării
datelor de stare de la mai mulți senzori **230**.

Unitatea de comandă de pompă **212** este în comunicație cu un sistem client **214**.
21 Unitatea de comandă de pompă **212** se conectează la sistemul client **214** prin mai multe
interfețe, incluzând, fără a se limita la o rețea, cum ar fi o rețea cu arie locală (LAN) sau o
23 rețea extinsă (WAN), conexiune de apelare, modem-uri de cablu, conexiune Internet,
wireless și linii speciale de mare viteză Rețea Digitală pentru Servicii Integrate (ISDN). În
25 aceste exemple de realizare, unitatea de comandă de pompă **212** transmite date despre
funcționarea unității de pompă cu prăjini **100** către dispozitivul client. Aceste date ar putea
27 include date de la senzori, curse pe minut curente și alte date funcționale pe care dispozitivul
client le-ar putea monitoriza. Mai mult decât atât, unitatea de comandă de pompă **212**
29 poate primi instrucțiuni suplimentare de la dispozitivul client. În plus, dispozitivul client poate
accesa baza de date **220** prin unitatea de comandă de pompă **212**. Dispozitivul client ar
31 putea prezenta datele de la o unitate de comandă de pompă la un utilizator. În alte
exemple de realizare, unitatea de comandă de pompă poate include o unitate de afișare
33 (nu este prezentată) pentru a afișa date direct către un utilizator.

Fig. 3 este o vedere schematică a unei configurații ilustrative a sistemului client **214**
35 care poate fi utilizat cu sistemul **200** (ambele prezentate în fig. 2). Dispozitivul calculator
utilizator **302** este operat de un utilizator **301**. Dispozitivul calculator utilizator **302** poate
37 include, dar fără a se limita la, sisteme client **214** (prezentat în fig. 2). Dispozitivul calculator
utilizator **302** include un procesor **305** pentru executarea instrucțiunilor. În unele exemple de
39 realizare, instrucțiuni executabile sunt stocate într-o zonă de memorie **310**. Procesorul **305**
poate include una sau mai multe unități de procesare (de exemplu, într-o configurație cu mai
41 multe nuclee). Zona de memorie **310** este orice dispozitiv care permite stocarea și
extragerea informațiilor, cum ar fi instrucțiuni executabile și/sau date de tranzacție. Zona de
43 memorie **310** poate include unul sau mai multe medii citibile de calculator.

Dispozitivul calculator utilizator **302** include, de asemenea, cel puțin o componentă
45 de ieșire media **315** pentru prezentarea informațiilor către utilizatorul **301**. Componenta de
ieșire media **315** este orice componentă capabilă să transporte informații la utilizatorul **301**.
47

RO 132316 B1

În unele exemple de realizare, componenta de ieșire media **315** include un adaptor de ieșire (nereprezentat), cum ar fi un adaptor video și/sau un adaptor audio. Un adaptor de ieșire este cuplat funcțional la procesorul **305** și cuplabil funcțional la un dispozitiv de ieșire, cum ar fi un dispozitiv de afișare (de exemplu, un tub cu raze catodice (CRT), ecran cu cristale lichide (LCD), ecran cu diode emițătoare de lumină (LED) sau ecran "cerneală electrică") sau un dispozitiv de ieșire audio (de exemplu, un difuzor sau căști). În unele exemple de realizare, componenta de ieșire media **315** este configurată să prezinte o interfață grafică cu utilizatorul (de exemplu, un browser web și/sau o aplicație client) la utilizatorul **301**. O interfață grafică cu utilizatorul poate include, de exemplu, o interfață magazin online pentru vizualizarea și/sau achiziționarea de articole și/sau o aplicație portofel pentru gestionarea informațiilor de plată. În unele exemple de realizare, dispozitivul calculator utilizator **302** include un dispozitiv de intrare **320** pentru primirea intrărilor de la utilizatorul **301**. Utilizatorul **301** poate utiliza dispozitivul de intrare **320**, fără limitare, pentru a selecta și/sau introduce unul sau mai multe articole pentru cumpărarea și/sau cerere de cumpărare sau pentru a accesa informațiile de creditare și/sau informații de plată. Dispozitivul de intrare **320** poate include, de exemplu, o tastatură, un dispozitiv de indicare, un mouse, un stilou, un panou sensibil la atingere (de exemplu, o tastatură tactilă sau un ecran tactil), un giroscop, un accelerometru, un detector de poziție, un dispozitiv de intrare biometric și/sau un dispozitiv de intrare audio. O singură componentă, cum ar fi un ecran tactil, poate funcționa atât ca un dispozitiv de ieșire al componentei de ieșire media **315**, cât și ca dispozitiv de intrare **320**.

Dispozitivul calculator utilizator **302** poate include, de asemenea, o interfață de comunicație **325**, cuplată comunicativ cu un dispozitiv la distanță, cum ar fi unitatea de comandă de pompă **212** (prezentată în fig. 2). Interfața de comunicație **325** poate include, de exemplu, un adaptor de rețea cu fir sau wireless și/sau un dispozitiv de emisie-recepție de date wireless pentru utilizarea cu o rețea de telecomunicații mobile.

În zona de memorie **310** sunt stocate, de exemplu, instrucțiuni citibile de calculator pentru furnizarea unei interfețe de utilizator către utilizatorul **301** prin intermediul componentei de ieșire media **315** și, opțional, primirea și procesarea intrărilor de la dispozitivul de intrare **320**. O interfață de utilizator poate include, printre alte posibilități, un browser web și/sau o aplicație client. Browser-ele web permit utilizatorilor, cum ar fi utilizatorul **301**, să afișeze și să interacționeze cu media și alte informații, de obicei încorporate pe o pagină Web sau pe un site web de la unitatea de comandă de pompă **212**. O aplicație client permite utilizatorului **301** să interacționeze cu, de exemplu, unitatea de comandă de pompă **212**. De exemplu, instrucțiunile pot fi stocate de un serviciu tip cloud și ieșirea de la execuția instrucțiunilor trimisă către componenta de ieșire media **315**.

Procesorul **305** execută instrucțiuni executabile de calculator pentru implementarea aspectelor invenției. În unele exemple de realizare, procesorul **305** este transformat într-un microprocesor cu scop special prin executarea instrucțiunilor executabile de calculator sau prin programarea în alt mod. De exemplu, procesorul **305** este programat cu instrucțiunile discutate suplimentar mai jos.

Fig. 4 este o vedere schematică a unei configurații exemplificative a unității de comandă de pompă **212** care poate fi utilizată împreună cu sistemul **200** (ambele prezentate în fig. 2). Mai specific, dispozitivul calculator server **401** poate include, dar fără a se limita la, unitatea de comandă de pompă **212** și serverul bază de date **216** (ambele prezentate în fig. 2). Dispozitivul calculator server **401** include, de asemenea, un procesor **405** pentru executarea instrucțiunilor. Instrucțiunile pot fi stocate într-o zonă de memorie **410**.

RO 132316 B1

1 Procesorul **405** poate include una sau mai multe unități de procesare (de exemplu, într-o
configurație cu mai multe nuclee).

3 Procesorul **405** este cuplat funcțional la o interfață de comunicație **415**, astfel încât
dispozitivul calculator server **401** este capabil să comunice cu un dispozitiv la distanță, cum
5 ar fi un alt dispozitiv calculator server **401**, senzorii **230** (prezentați în fig. 2), motorul de
comandă de pompare **240** (prezentat în fig. 2) sau sistemele client **214** (prezentate în fig. 2).
7 De exemplu, interfața de comunicație **415** poate primi cereri de la sistemele client **214**, așa
cum este ilustrat în fig. 2.

9 Procesorul **405** este de asemenea cuplat funcțional la un dispozitiv de stocare **434**.
Dispozitivul de stocare **434** este orice hardware operat de calculator adecvat pentru stocarea
11 și/sau extragerea datelor, cum ar fi, dar fără a se limita la, datele asociate cu baza de date
220 (prezentată în fig. 2). În unele exemple de realizare, dispozitivul de stocare **434** este
13 integrat în dispozitivul calculator server **401**. De exemplu, dispozitivul calculator server **401**
poate include unul sau mai multe unități de hard disk ca dispozitiv de stocare **434**. În alte
15 exemple de realizare, dispozitivul de stocare **434** este extern dispozitivului calculator server
401 și poate fi accesat de o multitudine de dispozitive calculator server **401**. De exemplu,
17 dispozitivul de stocare **434** poate include o rețea zonă de stocare (SAN), un sistem de
stocare atașat la rețea (NAS) și/sau mai multe unități de stocare, cum ar fi hard disk-uri
19 și/sau discuri stare solidă într-o configurație redundantă de discuri ieftine (RAID).

În unele exemple de realizare, procesorul **405** este cuplat funcțional la dispozitivul
21 de stocare **434** printr-o interfață de stocare **420**. Interfața de stocare **420** este orice
componentă capabilă să furnizeze procesorului **405** acces la dispozitivul de stocare **434**.
23 Interfața de stocare **420** poate include, de exemplu, un adaptor ATA (Advanced Technology
Attachment), un adaptor Serial ATA (SATA), un adaptor Interfață Mic Sistem de Calculator
25 (SCSI), un controler RAID, un adaptor SAN, un adaptor de rețea și/sau orice componentă
care asigură procesorului **405** acces la dispozitivul de stocare **434**.

27 Procesorul **405** execută instrucțiuni executabile de calculator pentru implementarea
aspectelor invenției. În unele variante de realizare, procesorul **305** este transformat într-un
29 microprocesor cu scop special prin executarea instrucțiunilor executabile de calculator sau
prin programarea în alt mod. De exemplu, procesorul **405** este programat cu instrucțiuni așa
31 cum este descris mai jos.

Fig. 5 reprezintă o vedere grafică a unui profil de viteză exemplificativ **500** al unei
33 curse a unității de pompare cu prăjini **100** (prezentată în fig. 1A și 1B). Profilul de viteză **500**
ilustrează viteza pistonului superior **134** (prezentat în fig. 1B). Axa x a profilului de viteză **500**
35 este timpul T, iar axa y este viteza pistonul superior **134** în raport cu structura de bază de
montaj **106** (ambele prezentate în fig. 1A). Timpul T reprezintă timpul necesar unității de
37 pompare cu prăjini **100** pentru a finaliza o cursă din starea complet retrasă în starea complet
extinsă și înapoi în starea complet retrasă. Prin urmare, dacă T este egal cu 60 de secunde,
39 atunci unitatea de pompare cu prăjini **100** încheie 1 cursă pe minut (SPM). Dacă T este egal
cu 10 secunde, atunci SPM este 6.

41 În partea stângă a profilului de viteză la momentul de timp $T = 0$, unitatea de pompare
cu prăjini **100** este retrasă complet, așa cum este prezentat în fig. 1A. Time Tup reprezintă
43 valoarea de timp necesară pentru ca unitatea de pompare cu prăjini să treacă din starea
complet retrasă la starea complet extinsă. Tup este, de asemenea, cunoscut sub numele de
45 timpul cursei ascendente, în timp ce (T-Tup) este timpul cursei descendente. Vmax este
viteza maximă la care unitatea de pompare cu prăjini **100** poate să se extindă sau să se
47 retragă. În exemplul de realizare exemplificat, Vmax se bazează pe atributele unității de

RO 132316 B1

pompare cu prăjini **100**. În exemplul de realizare exemplificativ, valoarea absolută a lui V_{max} pe cursa ascendentă este aceeași cu valoarea absolută a lui V_{max} pe cursa descendentă. Cu toate acestea, în alte exemple de realizare, valorile absolute ale vitezelor pe cursele ascendentă și descendentă sunt diferite. 1
3

Timpul T_1 reprezintă valoare de timp necesară pentru ca unitatea de pompare cu prăjini **100** să accelereze din starea de staționare, adică viteza egală cu 0, la V_{max} în timp ce se extinde. Timpul T_2 reprezintă valoare de timp necesară pentru ca unitatea de pompare cu prăjini **100** să decelereze de la V_{max} la 0 în timp ce se extinde, atunci când unitatea de pompare cu prăjini **100** atinge vârful extensiei sale. Timpul T_3 reprezintă valoarea de timp necesară pentru ca unitatea de pompare cu prăjini **100** să accelereze de la starea staționară la $-V_{max}$ în timp ce se retrage. Timpul T_4 reprezintă valoarea de timp necesară ca unitatea de pompare cu prăjini **100** să decelereze de la $-V_{max}$ la 0 în timp ce se retrage, atunci când unitatea de pompare cu prăjini **100** devine complet retrasă. În unele exemple de realizare, T_4 are aceeași valoare de timp ca T_1 . 5
7
9
11
13

Unitatea de comandă de pompare **212** setează T , T_{up} , T_1 , T_2 , T_3 și T_4 și instruește motorul de comandă de pompare **240** (prezentat în fig. 2) să rotească șurubul cu role **118** (prezentat în fig.1) pentru a implementa sincronizarea cerută. Aceste variabile sunt, de asemenea, cunoscute sub denumirea de timpi ai cursei, deoarece ele controlează fiecare etapă a cursei. În exemplul de realizare ilustrativ, T_{up} , T_1 , T_2 , T_3 și T_4 sunt stocate ca procente din T . De exemplu, dacă T_1 este de 10%, atunci etapa de accelerare pe cursa ascendentă va ocupa 10% din timpul total al cursei. 15
17
19
21

Fig. 6 este o vedere grafică a unui grafic exemplificativ **600** al sincronizărilor de cursă primară și secundară pentru utilizarea cu unitatea de pompare cu prăjini **100** (prezentată în fig. 1A și 1B). Graficul **600** ilustrează cantitatea de debit de fluid indus la diferite sincronizări decursă, care sunt calculate pentru diferite presiuni de admisie ale pompei (PIP) (cunoscute și sub denumirea de presiune la fundul puțului). Axa x a graficului **600** este PIP, iar axa y este barili pe zi (BPD), cantitatea de debit de fluid indus folosind sincronizarea cursei asociate. Fiecare punct al graficului **600** reprezintă o sincronizare diferită a cursei pentru unitatea de pompare cu prăjini **100**. Sincronizările de cursă **602** și **604** reprezintă profilurile primare bazate pe condiții predeterminate. În exemplul de realizare exemplificativ, sincronizarea cursei **602** se bazează pe o valoare PIP de 100 psi (689475,72 Pa), iar sincronizarea cursei **604** se bazează pe o valoare PIP de 3000 psi (20684271,88 Pa). Sincronizările de cursă **602** și **604** sunt calculate pentru cea mai mare valoare BPD, având în vedere o multitudine de constrângeri. Graficul **600** include, de asemenea, sincronizările cursei secundare **606**, care sunt interpolate pe baza sincronizărilor cursei primare inferioară **602** și superioară **604**. 23
25
27
29
31
33
35

Sincronizările cursei primare **602** și **604** sunt calculate în punctele de la cele două capete ale spectrului pentru condițiile de puț, în cazul în care condițiile reale de puț este de așteptat să existe între cele două puncte. Sincronizările cursei primare **602** și **604** sunt calculate pentru cel mai mare debit de fluid indus pentru aceste condiții și în limitele constrângerilor. În exemplul de realizare exemplificativ, există patru seturi de constrângeri, constrângeri de flambaj, constrângeri de oboseală, constrângeri de echilibrare a forței de cuplu și șurub și constrângeri fizice. 37
39
41
43

Primul set de constrângeri este proiectat pentru a împiedica flambarea garniturii de prăjini de pompare (nereprezentată). Secțiunea transversală a garniturii de prăjini de pompare nu este constantă și variază de-a lungul lungimii sale. Pentru a ține cont de aceste grosimi variabile, sarcina efectivă minimă este calculează în mai multe puncte (cunoscute 45
47

RO 132316 B1

și sub denumirea de puncte de conicitate). Sarcina efectivă minimă este modificată suplimentar cu un factor de siguranță. Aceste constrângeri sunt actualizate în funcție de dimensiunile garniturii de prăjini de pompare și vor fi actualizate atunci când este utilizată o garnitura de prăjini de pompare diferită, cu dimensiuni diferite.

Al doilea set de constrângeri este proiectat pentru a preveni oboseala în garnitura de prăjini de pompare. Garnitura de prăjini de pompare este în mod constant sub tensiune și are o tensiune mai mică. Aceste tensiuni variabile sunt configurate pentru a împiedica orice supunere la o forță de compresiune a garniturii de prăjini de pompare. Aceste modificări constante ale tensiunii reprezintă o solicitare ciclică a garniturii de prăjini de pompare. Efectul pe care această solicitare ciclică îl are asupra garniturii de prăjini de pompare este cunoscut sub numele de oboseală. Constrângerile de oboseală se bazează pe tensiunea maximă și minimă care este plasată pe garnitura de prăjini de pompare în timpul unui ciclu având în vedere rezistența la tracțiune a prăjinii de pompare. Aceste constrângeri sunt modificate suplimentar de un factor de serviciu. În exemplul de realizare ilustrativ, factorul de serviciu este în plus față de orice factor de siguranță utilizat și reflectă starea puțului.

Al treilea set de constrângeri se bazează pe echilibrarea cuplului și forța șurubului. Aceste constrângeri sunt configurate astfel încât să echilibreze cuplul motorului **130** și forța care este plasată pe șurubul cu role **118** (ambele prezentate în fig. 1). Aceste constrângeri se bazează pe toleranța pe care motorul **130** și șurubul cu role **118** o prezintă și sunt prezentate ca ecuațiile:

$$T_{tol} = \frac{\|T_{max} - T_{min}\|}{\max(|T_{max}|, |T_{min}|)} \quad (1)$$

unde T_{max} și T_{min} sunt cuplurile maxim și minim la care sunt supuse motorul **130** și șurubul cu role **118** și

$$F_{screw,tol} = \frac{\|F_{max} - F_{min}\|}{\max(|F_{max}|, |F_{min}|)} \quad (2)$$

unde F_{max} și F_{min} sunt forțele maximă și minimă la care sunt supuse motorul **130** și șurubul cu role **118**.

Al patrulea set de constrângeri se bazează pe atributele fizice ale unității de pompare cu prăjini **100**. Aceste constrângeri pot varia în funcție de model sau între diferitele unități de pompare cu prăjini. Aceste constrângeri includ, dar nu se limitează la, o sarcină maximă pe prăjina lustruită, o forță minimă și maximă a șurubului, o putere maximă a motorului, puterea pătratică medie pentru motor, cuplul maxim pentru motor, cuplul pătratic mediu pentru motor, clasa de presiune permisă a recipientului sub presiune **104** (prezentat în fig.1) și rotațiile maxime pe minut ale motorului **130**. Aceste constrângeri poate fi necesar să fie actualizate pe măsură ce piesele sunt schimbate în unitatea de pompare cu prăjini **100**.

Fig. 7 este o diagramă a procesului **700** de generare a sincronizărilor de cursă primare (**602** și **604**) și secundară **606** (toate prezentate în fig. 6). În exemplul de realizare ilustrativ, procedeul **700** este realizat de către sistemul client **214** (prezentat în fig. 2), care este amplasat separat de dispozitivul de pompare cu prăjini **100** (prezentat în fig. 1). În unele exemple de realizare, sistemul client **214** este un dispozitiv mobil pe care un utilizator îl conectează direct la sistemul de comandă de pompare **212** (prezentat în fig. 2). Sistemul client **214** transmite sincronizările de cursă primară și secundară la unitatea de comandă de pompare **212**. În alte exemple de realizare, procedeul **700** este realizat de unitatea de comandă de pompare **212**.

RO 132316 B1

Sistemul client **214** stochează **702** o multitudine de constrângeri pentru unitatea de pompare cu prăjini **100**. Sistemul client **214** primește **704** un nivel ridicat de presiune și un nivel scăzut de presiune de la un utilizator. Nivelul ridicat și nivelul scăzut sunt două niveluri extreme pentru presiune, astfel încât este de așteptat ca condițiile din puț să fie între cele două niveluri. În exemplul de realizare exemplificativ, nivelul ridicat și nivelul scăzut sunt stabilite la 3000 psi (20684271,88 Pa) și, respectiv, 100 psi (689475,72 Pa). Sistemul client **214** calculează **706** sincronizarea de cursă optimă la fiecare dintre cele două niveluri pentru a crea temporizările de cursă de optimizare **602** și **604** superioară și inferioară. Calculele se bazează pe constrângeri și sunt calculate pentru cel mai înalt debit de fluid posibil. În exemplul de realizare exemplificativ, debitul de fluid se bazează pe barili pe zi (BPD). Exemple de sincronizări de cursă primară la nivelurile ridicat **604** și scăzut **602** sunt prezentate în Tabelul 1.

Tabelul 1

Variabilă	Sincronizări cursă primară	
PIP (psi)	100	3000
SPM	6,3333	13,4
T1 (%)	15	10
T2 (%)	10	12
T3 (%)	6	8
T4 (%)	9	7
BPD	178,24	355,89

Odată ce au fost calculate sincronizările de cursă primară, sistemul client **214** selectează **708** o multitudine de niveluri de presiune între nivelul ridicat și nivelul scăzut. În exemplul de realizare ilustrativ, multitudinea de niveluri de presiune este selectată de utilizator. În alte exemple de realizare, multitudinea nivelurilor de presiune este selectată de sistemul client **214**. Sistemul client **214** calculează **710** sincronizările de cursă pentru fiecare din multitudinea selectată de niveluri de presiune. Sistemul client **214** determină **712** o pondere pentru fiecare nivel de presiune selectat. Pentru fiecare nivel de presiune, sistemul client **214** calculează o pondere minimă m care satisface toate constrângerile, dând în același timp cea mai mare valoare a BPD pentru acel nivel de presiune. Ponderea m se bazează pe următoarea ecuație, unde X poate fi orice variabilă a sincronizării cursei curente, cum ar fi T1 sau T.

$$X(\text{PIP})=m*X(100 \text{ psi } (689475,72 \text{ Pa}))+ (1-m)*X(3000 \text{ psi } (20684271,88 \text{ Pa})) \quad (3)$$

În care X este variabila dorită, cum ar fi T1 sau T, PIP este presiunea la fundul puțului dorită, $X(100 \text{ psi } (689475,72 \text{ Pa}))$ este variabila dorită calculată la 100 psi (689475,72 Pa) din sincronizarea cursei primare **602**, $X(3000 \text{ psi } (20684271,88 \text{ Pa}))$ este variabila dorită calculată la 3000 psi (20684271,88 Pa) din sincronizarea cursei primare **604** și m este ponderea pentru calculul celei mai mari valori a BPD la PIP.

De exemplu, rezultatele aplicării ecuației de mai sus la multiple niveluri de presiune pot fi văzute mai jos în Tabelul 2. 100 și 3000 sunt nivelurile primare **602** și **604**, în timp ce 200, 400, 800, 1000, 1200 și 1500 reprezintă nivelurile secundare **606**.

RO 132316 B1

Tabelul 2

1	PIP	100	200	400	800	1000	1200	1500	3000
3	m	1	0,96	0,86	0,77	0,37	0,16	0	0
	SPM	6,33	6,61	7,32	7,95	10,78	12,26	13,4	13,4
5	T1 (%)	15	14,8	14,3	13,85	11,85	10,8	10	10
	T2 (%)	10	10,08	10,28	10,46	11,26	11,68	12	12
7	T3 (%)	6	6,08	6,28	6,46	7,26	7,68	8	8
	T4 (%)	9	8,92	8,72	8,54	7,74	7,32	7	7
9	BPD	178,24	185,34	203,11	219,09	290,15	327,46	330	355,89

11 Calculele de mai sus oferă o pereche de sincronizări de cursă primare **602** și **604** și
12 o multitudine de sincronizări de cursă secundare **606** pentru utilizarea cu unitatea de
13 pompare cu prăjini **100**. În exemplul de realizare ilustrativ, doar valorile diferite ale lui m
14 (setul de ponderi) pentru diferitele niveluri de presiune și sincronizările de cursă primare
15 pentru nivelurile ridicat și scăzut sunt furnizate la unitatea de comandă de pompare **212**. În
16 alte exemple de realizare, sincronizările de cursă primare și secundare sunt furnizate unității
17 de comandă de pompare **212**. Unitatea de comandă de pompare **212** utilizează apoi
18 sincronizările de cursă pentru a controla cursele unității de pompare cu prăjini **100**.

19 În alte exemple de realizare, calculele de mai sus sunt realizate pentru fracțiunea de
20 gaz de la fundul puțului, unde PIP este menținută la o valoare constantă. În aceste exemple
21 de realizare suplimentare, sunt calculate sincronizările de cursă primare pentru o valoare
22 ridicată și o valoare scăzută ale fracțiunii de gaz de la fundul puțului. Apoi, acele sincronizări
23 de cursă primare sunt folosite pentru a calcula sincronizările de cursă secundare pentru
24 nivelurile selectate ale fracțiunii de gaz de la fundul puțului dintre nivelurile ridicat și scăzut
25 ale fracțiunii de gaz de la fundul puțului.

26 Fig. 8 este o diagramă a procesului de pompare bazat pe presiune **800** utilizând
27 unitatea de pompare cu prăjini **100** (prezentată în fig. 1A și 1B). Procesul **800** este configurat
28 pentru a mări debitul de fluid indus de unitatea de pompare cu prăjini **100**, asigurând în
29 același timp o funcționare sigură pe baza condițiilor curente. Unitatea de comandă de
30 pompare **212** (prezentată în fig. 2) stochează **802** valorile pentru m (ponderile) la diferite
31 niveluri de presiune și sincronizările de cursă primare pentru nivelurile de presiune ridicată
32 și joasă generate în timpul procedurii **700** (prezentat în fig. 7). Unitatea de comandă de
33 pompare **212** primește **804** un nivel de presiune curent. În unele exemple de realizare,
34 unitatea de comandă de pompare **212** primește **804** nivelul de presiune curent de la unul sau
35 mai mulți senzori **230** (prezentati în fig. 2). În alte exemple de realizare, nivelul de presiune
36 curent este estimat pe baza condițiilor din puț. În alte exemple de realizare, unitatea de
37 comandă de pompare **212** primește **804** nivelul de presiune curent de la sistemul client **214**
38 (prezentat în fig. 2).

39 Unitatea de comandă de pompare **212** determină **806** un set de sincronizări de cursă
40 curentă pe baza nivelului actual de presiune. Unitatea de comandă de pompare **212**
41 compară nivelul actual de presiune cu nivelurile de presiune asociate ponderilor stocate.
42 Dacă nivelul actual de presiune este același cu cel asociat ponderii stocate, atunci unitatea
43 de comandă de pompare **212** aplică ecuația (3) folosind ponderea potrivită pentru a
determina un set de timpi ai cursei curente. De exemplu, dacă nivelul actual de presiune este

RO 132316 B1

de 400 psi, atunci unitatea de comandă de pompă **212** va determina sincronizarea cursei 1
curente pentru a se potrivi acelor valori indicate în Tabelul 2 pentru 400 psi. Dacă nivelul
actual de presiune se află între două niveluri de presiune cu ponderi asociate, unitatea de 3
comandă de pompă **212** calculează o linie pentru cele două niveluri de presiune și
ponderile asociate. Folosind linia calculată, unitatea de comandă de pompă **212** determină 5
o pondere pentru nivelul de presiune curent. Unitatea de comandă de pompă **212** aplică
Ecuația (3)¹ utilizând ponderea determinată pentru a calcula un set curent de sincronizări 7
de cursă. În unele exemple de realizare, linia este calculată pentru a se potrivi pentru mai
multe niveluri de presiune. Unitatea de comandă de pompă **212** inițiază **808** cel puțin o 9
curbă pe baza setului actual de sincronizări de cursă.

Fig. 9 este o schemă bloc a procedurii de pompă pe baza presiunii și fracțiunii 11
de gaz **900**, utilizând unitatea de pompă cu prăjini **100** (prezentată în fig. 1A și 1B).
Procedura **900** este configurată pentru a îmbunătăți debitul de fluid indus de unitatea de 13
pompare cu prăjini **100**, asigurând o funcționare sigură în funcție de condițiile reale. Unitatea
de comandă de pompă **212** (prezentată în fig. 2) stochează **902** patru seturi de sincronizări 15
de curse primare pe baza următoarelor patru seturi de condiții: nivel scăzut al presiunii și
nivel scăzut al fracțiunii de gaz, nivel scăzut al presiunii și nivel ridicat al fracțiunii de gaz, 17
nivel ridicat al presiunii și nivel scăzut al fracțiunii de gaz, nivelul ridicat al presiunii și nivel
ridicat al fracțiunii de gaz. Unitatea de comandă de pompă **212** stochează **904** două seturi 19
de valori pentru m (ponderi), un set pentru nivelurile de presiune și un set pentru niveluri
fracțiunii de gaz. Nivelurile de presiune pentru ponderile de presiune se situează între nivelul 21
ridicat al presiunii și nivelul scăzut al presiunii. Nivelurile fracțiunii de gaz asociate cu
ponderile fracțiunii de gaz se află între nivelul ridicat al fracțiunii de gaz și nivelul scăzut al 23
fracțiunii de gaz. În exemplul de realizare ilustrativ, ambele seturi de ponderi sunt calculate
folosind procedura **700** (prezentat în fig. 7). În timp ce în alte exemple de realizare, ponderile 25
sunt calculate pe o bază polinomială.

Unitatea de comandă de pompă **212** recepționează **906** un nivel curent al fracțiunii 27
de gaz. Unitatea de comandă de pompă **212** recepționează **908** un nivel curent al presiunii.
Unitatea de comandă de pompă **212** determină **910** un set curent de sincronizări de cursă 29
pe baza nivelului curent al presiunii și a nivelului curent al fracțiunii de gaz. Unitatea de
comandă de pompă **212** folosește cele patru seturi de sincronizări de cursă primare și cele 31
două seturi de ponderi pentru a calcula una sau mai multe ponderi pentru nivelul curent al
fracțiunii de gaz și nivelul curent al presiunii. Unitatea de comandă de pompă **212** aplică 33
una sau mai multe ponderi calculate la cele patru seturi de timpi ai cursei primare pentru a
determina sincronizarea curentă a cursei. Unitatea de comandă de pompă **212** inițiază **912** 35
cel puțin o cursă pe baza setului curent de timpi ai cursei.

Sistemul și metodele descrise mai sus oferă o metodă rentabilă pentru controlul unei 37
unități de pompă cu prăjini pentru a spori debitul unui fluid indus de unitatea de pompă
cu prăjini pe baza condițiilor de puț curente. Mai mult decât atât, mișcarea unității de 39
pompare cu prăjini este actualizată în mod repetat pentru a se asigura că mișcarea garniturii
de prăjini de pompă nu va deteriora garnitura de prăjini de pompă, unitatea de pompă 41
cu prăjini sau puțul în sine. De asemenea, sistemul și metodele descrise aici nu se limitează
la niciun set predefinit de condiții de puț. De exemplu, sistemul și metodele descrise aici pot 43
fi utilizate cu condiții de puț variabile și se pot adapta în timp pe măsură ce condițiile de puț
se modifică. Ca atare, cantitatea de debit de fluid indusă de unitatea de pompă cu prăjini 45
este în mod constant actualizată pentru a fi îmbunătățită pe baza condițiilor de puț curente
și a capacităților unității de pompă cu prăjini. Ca atare, producția și eficiența unităților de 47
pompare cu prăjini sunt crescute.

RO 132316 B1

1 Un efect tehnic exemplificativ al metodelor, sistemelor și aparatului descrise aici
include cel puțin unul dintre: (a) determinarea sincronizării cursei curente pentru condițiile
3 de puț curente pentru o unitate de pompare cu prăjini pe baza sincronizării cursei prede-
terminate pentru condiții predeterminate, în care sincronizarea cursei curente și sincrini-
5 zarea cursei predeterminate sunt calculate pentru a reduce orice solicitări pe garnitura de
prăjini de pompare și pe unitatea de pompare cu prăjini, concomitent cu îmbunătățirea
7 debitului de fluid; (b) inițierea unei noi curse pe baza sincronizării de cursă ajustată pentru
un debit crescut de fluid, reducând în același timp solicitarea asupra garniturii de prăjini de
9 pompare și asupra unității de pompare cu prăjini.

Exemple de realizare ilustrative a sistemelor și metodelor pentru controlul cursei unei
11 unități de pompare cu prăjini pentru a controla debitul unui fluid sunt descrise mai sus în
detaliu. Sistemele și metodele descrise aici nu se limitează la exemplele de realizare
13 specifice descrise aici, ci mai degrabă, componentele sistemelor sau etapele metodelor pot
fi utilizate independent și separat de alte componente sau etape descrise aici. De exemplu,
15 metodele pot fi de asemenea utilizate în combinație cu alte unități de pompare liniare și nu
sunt limitate la implementarea numai cu unități de pompare liniare, așa cum este descris aici.
17 În schimb, exemplele de realizare ilustrative pot fi implementate și utilizate în legătură cu
multe alte aplicații de control al pompării.

19 Deși caracteristicile specifice ale diferitelor exemple de realizare pot să fie prezentate
în unele desene, iar în altele nu, aceasta este doar pentru comoditate. În conformitate cu
21 principiile sistemelor și metodelor descrise aici, orice caracteristică a desenului poate fi citată
sau revendicată în combinație cu orice caracteristică a oricărui alt desen.

23 Unele exemple de realizare implică utilizarea unuia sau mai multor dispozitive
electronice sau de calcul. Astfel de dispozitive includ în mod obișnuit un procesor sau un
25 controler, cum ar fi o unitate de procesare centrală de uz general (CPU), o unitate de proce-
sare grafică (GPU), un microcontroler, un procesor de calculator cu set de instrucțiuni redus
27 (RISC), un circuit integrat specific aplicației (ASIC), un circuit logic programabil (PLC) sau
orice alt circuit sau procesor capabil să execute funcțiile descrise aici. Metodele descrise aici
29 pot fi codificate ca instrucțiuni executabile încorporate într-un mediu citibil de calculator,
incluzând, fără limitare, un dispozitiv de stocare sau un dispozitiv de memorie. Aceste
31 instrucțiuni, atunci când sunt executate de un procesor, determină procesorul să efectueze
cel puțin o parte din metodele descrise aici. Exemplele de mai sus sunt doar exemplificative
33 și, prin urmare, nu intenționează să limiteze în nici un fel definiția sau semnificația termenului
de procesor.

35 Această descriere scrisă utilizează exemple pentru a dezvălui variantele de realizare,
incluzând cel mai bun mod și, de asemenea, pentru a permite oricărei persoane de
37 specialitate în domeniu să practice exemplele de realizare, incluzând fabricarea și utilizarea
oricărui dispozitive sau sisteme și realizarea oricărui metode încorporate. Scopul brevetabil
39 al dezvăluirii este definit de revendicări, și poate include alte exemple care apar specialiștilor
în domeniu. Aceste alte exemple sunt destinate să se încadreze în scopul revendicărilor,
41 dacă ele au elemente structurale care nu diferă de limbajul literal al revendicărilor sau dacă
includ elemente structurale echivalente cu diferențe nesemnificative față de limbajul literal
43 revendicărilor.

RO 132316 B1

Revendicări

1. Sistem (200) pentru îmbunătățirea unui debit al unui fluid indus de o unitate de pompare cu prăjini (100), sistemul (200) menționat cuprinzând: 3
- o unitate de comandă de pompare (212) cuprinzând un procesor și o memorie, unitatea de comandă de pompare (212) fiind configurată pentru a comanda mișcarea cursei unității de pompare cu prăjini, controlând astfel debitul de fluid indus de unitatea de pompare cu prăjini (100), respectiva unitate de comandă de pompare (212) fiind configurată să: 5
 - stocheze un prim set de date de timpi ai cursei bazat pe un prim nivel de presiune și un al doilea set de date de timpi ai cursei bazat pe un al doilea nivel de presiune, primul set de date de timpi ai cursei și al doilea set de date de timpi ai cursei fiind bazate pe o multitudine de constrângeri ale unității de pompare cu prăjini; 7
 - stocheze un set de ponderi de presiune bazat pe primul set de date de timpi ai cursei, al doilea set de date de timpi ai cursei și multitudinea de constrângeri; 9
 - primească un nivel curent de presiune, în care nivelul curent de presiune este situat între primul nivel de presiune și al doilea nivel de presiune; 11
 - determine un set curent de date de timpi ai cursei bazat pe nivelul curent de presiune, primul set de timpi ai cursei, al doilea set de timpi ai cursei și setul de ponderi de presiune; și 13
 - inițieze cel puțin o cursă a unității de pompare cu prăjini, în care cea cel puțin o cursă se bazează pe setul curent de date de timpi ai cursei, 15
- caracterizat prin aceea că** primul set de date de timpi ai cursei este bazat suplimentar pe un prim nivel al fracțiunii de gaz, al doilea set de date de timpi ai cursei este bazat suplimentar pe primul nivel al fracțiunii de gaz **și prin aceea că** respectiva unitate de comandă de pompare (212) este configurată suplimentar să: 17
- stocheze un al treilea set de date de timpi ai cursei bazat pe primul nivel de presiune și al doilea nivel al fracțiunii de gaz, și un al patrulea set de date de timpi ai cursei bazat pe al doilea nivel de presiune și al doilea nivel al fracțiunii de gaz, și al treilea set de date de timpi ai cursei și al patrulea set de date de timpi ai cursei fiind bazate suplimentar pe multitudinea de constrângeri ale unității de pompare cu prăjini; 19
 - stocheze un set de ponderi ale fracțiunii de gaz bazat pe primul set de date de timpi ai cursei, al doilea set de date de timpi ai cursei, al treilea set de date de timpi ai cursei, al patrulea set de date de timpi ai cursei și multitudinea de constrângeri; 21
 - primească un nivel curent al fracțiunii de gaz, în care nivelul curent al fracțiunii de gaz este situat între primul nivel al fracțiunii de gaz și al doilea nivel al fracțiunii de gaz; și 23
 - determine setul curent de date de timpi ai cursei pe baza nivelului curent de presiune, a setului de ponderi de presiune, a nivelului curent al fracțiunii de gaz și a setului de ponderi ale fracțiunii de gaz. 25
2. Sistem (200) conform revendicării 1, în care setul de ponderi ale fracțiunii de gaz este bazat pe unul sau mai multe niveluri de presiune suplimentare situate între primul nivel de presiune și al doilea nivel de presiune, și în plus este bazat pe unul sau mai multe niveluri suplimentare ale fracțiunii de gaz situate între primul nivel al fracțiunii de gaz și al doilea nivel al fracțiunii de gaz. 27
3. Sistem (200) conform revendicării 1, în care cel de-al treilea set de timpi ai cursei și cel de-al patrulea set de timpi ai cursei bazate pe multitudinea de constrângeri facilitează îmbunătățirea debitului de fluid indus de unitatea de pompare cu prăjini (100). 29

RO 132316 B1

1 4. Sistem (**200**) conform revendicării 1, în care multitudinea de constrângeri cuprinde
unul sau mai multe criterii de flambaj, unul sau mai multe criterii de oboseală și unul sau mai
3 multe atribute fizice ale unității de pompare cu prăjini.

5 5. Sistem (**200**) conform revendicării 4, în care multitudinea de constrângeri cuprinde
suplimentar unul sau mai multe criterii de cuplu care echilibrează un cuplu aplicat unității de
pompare cu prăjini și unul sau mai multe criterii de forță de șurub care echilibrează o forță
7 de șurub aplicată unității de pompare cu prăjini.

9 6. Sistem (**200**) conform revendicării 1, în care datele curente de timpi ai cursei
cuprind cel puțin unul dintre un timp de accelerare a cursei ascendente, un timp de
decelerare a cursei ascendente, un timp de accelerare a cursei descendente, un timp de
11 decelerare a cursei descendente, un timp al cursei ascendente, un parametru de viteză
superioară și curse pe minut.

13 7. Sistem (**200**) conform revendicării 1, în care setul de ponderi de presiune se
bazează pe unul sau mai multe niveluri suplimentare de presiune situate între primul nivel
15 de presiune și al doilea nivel de presiune.

17 8. Sistem (**200**) conform revendicării 1, în care respectiva unitate de comandă de
pompare (**212**) este configurată suplimentar să:

19 - determine o primă pondere de presiune și o a doua pondere de presiune pentru
setul de ponderi de presiune pe baza nivelului curent de presiune;

21 - aplice prima pondere de presiune la primul set de date de timpi ai cursei pentru a
primi un prim rezultat;

23 - aplice a doua pondere de presiune la cel de-al doilea set de date de timpi ai cursei
pentru a primi un al doilea rezultat; și să

25 - determine setul curent de date de timpi ai cursei pe baza primului rezultat și a celui
de-al doilea rezultat.

27 9. Sistem (**200**) conform revendicării 1, în care primul set de timpi ai cursei și cel de-al
doilea set de timpi ai cursei bazate pe multitudinea de constrângeri facilitează îmbunătățirea
valorii debitului de fluid indus de unitatea de pompare cu prăjini(**100**) .

29 10. Metodă bazată pe calculator pentru îmbunătățirea unui debit al unui fluid indus
de o unitate de pompare cu prăjini (**100**), metoda menționată fiind implementată utilizând o
31 unitate de comandă de pompare (**212**) în comunicație cu o memorie, metoda menționată
cuprinzând:

33 - stocarea unui prim set de date de timpi ai cursei bazat pe un prim nivel de presiune
și unui al doilea set de date de timpi ai cursei bazat pe un al doilea nivel de presiune, primul
35 set de date de timpi ai cursei și al doilea set de date de timpi ai cursei fiind bazate pe o
multitudine de constrângeri ale unității de pompare cu prăjini;

37 - stocarea unui set de ponderi de presiune bazat pe primul set de date de timpi ai
cursei, al doilea set de date de timpi ai cursei și multitudinea de constrângeri;

39 - primirea unui nivel curent de presiune, în care nivelul curent de presiune este situat
între primul nivel de presiune și al doilea nivel de presiune;

41 - determinarea unui set curent de date de timpi ai cursei pe baza nivelului curent de
presiune, a primului set de timpi ai cursei, a celui de-al doilea set de timpi ai cursei și a
43 setului de ponderi de presiune; și

45 - inițierea cel puțin a unei curse a unității de pompare cu prăjini, în care cea cel puțin
o cursă se bazează pe setul curent de date de timpi ai cursei, **caracterizată prin aceea că**
primul set de date de timpi ai cursei este bazat suplimentar pe un prim nivel al fracțiunii de
47 gaz, cel de-al doilea set de date de timpi ai cursei este bazat suplimentar pe primul nivel al
fracțiunii de gaz **și prin aceea că** metoda cuprinde suplimentar:

49 - stocarea unui al treilea set de date de timpi ai cursei bazat pe primul nivel de
presiune și un al doilea nivel al fracțiunii de gaz, și unui al patrulea set de date de timpi ai

RO 132316 B1

cursei bazat pe cel de-al doilea nivel de presiune și al doilea nivel al fracțiunii de gaz, al treilea set de date de timpi ai cursei și al patrulea set de date de timpi ai cursei fiind bazate suplimentar pe multitudinea de constrângeri ale unității de pompare cu prăjini;	1
- stocarea unui set de ponderi ale fracțiunii de gaz bazat pe primul set de date de timpi ai cursei, al doilea set de date de timpi ai cursei, al treilea set de date de timpi ai cursei, al patrulea set de date de timpi ai cursei și multitudinea de constrângeri;	3
- primirea unui nivel curent al fracțiunii de gaz, în care nivelul curent al fracțiunii de gaz este situat între primul nivel al fracțiunii de gaz și cel de-al doilea nivel al fracțiunii de gaz; și	5
- determinarea setului curent de date de timpi ai cursei pe baza nivelului curent de presiune, a setului de ponderi de presiune, a nivelului actual al fracțiunii de gaz și a setului de ponderi ale fracțiunii de gaz.	7
11. Metodă conform revendicării 10, în care setul de ponderi ale fracțiunii de gaz este bazat pe unul sau mai multe niveluri de presiune suplimentare situate între primul nivel de presiune și cel de al doilea nivel de presiune, și în plus este bazat pe unul sau mai multe niveluri suplimentare ale fracțiunii de gaz situate între primul nivel al fracțiunii de gaz și al doilea nivel al fracțiunii de gaz.	9
12. Metodă conform revendicării 10, în care multitudinea de constrângeri cuprinde unul sau mai multe criterii de flambaj, unul sau mai multe criterii de oboseală și unul sau mai multe atribute fizice ale unității de pompare cu prăjini.	11
13. Metodă conform revendicării 11, în care multitudinea de constrângeri mai cuprinde unul sau mai multe criterii de cuplu care echilibrează un cuplu aplicat unității de pompare cu prăjini și unul sau mai multe criterii de forță de șurub care echilibrează o forță a șurubului aplicată unității de pompare cu prăjini.	13
14. Metodă conform revendicării 10, în care datele curente de timpi ai cursei cuprind cel puțin unul dintre un timp de accelerare a cursei ascendente, un timp de decelerare a cursei ascendente, un timp de accelerare a cursei descendente, un timp de decelerare a cursei descendente, un timp al cursei ascendente, un parametru de viteză superioară și curse pe minut.	15
15. Metodă conform revendicării 10, în care setul de ponderi de presiune se bazează pe unul sau mai multe niveluri de presiune suplimentare situate între primul nivel de presiune și al doilea nivel de presiune.	17
16. Unitate de pompare cu prăjini (100) pentru inducerea unui debit de fluid, unitatea de pompare cu prăjini (100) cuprinzând:	19
- o unitate de comandă de pompare (212) cuprinzând un procesor și o memorie, unitatea de comandă de pompare (212) fiind configurată pentru a comanda mișcarea cursei unității de pompare cu prăjini, controlând astfel debitul de fluid indus de unitatea de pompare cu prăjini (100), unitatea de comandă de pompare (212) fiind configurată să:	21
- stocheze un prim set de date de timpi ai cursei bazat pe un prim nivel de presiune și un al doilea set de date de timpi ai cursei bazat pe un al doilea nivel de presiune, primul set de date de timpi ai cursei și al doilea set de date de timpi ai cursei fiind bazate pe o multitudinea de constrângeri ale unității de pompare cu prăjini;	23
- stocheze un set de ponderi de presiune bazat pe primul set de date de timpi ai cursei, al doilea set de date de timpi ai cursei și multitudinea de constrângeri;	25
- primească un nivel curent de presiune, în care nivelul curent de presiune este situat între primul nivel de presiune și al doilea nivel de presiune;	27
- determine un set curent de date de timpi ai cursei pe baza nivelului curent de presiune, a primului set de timpi ai cursei, a celui de-al doilea set de timpi ai cursei și a setului de ponderi de presiune; și	29

RO 132316 B1

- 1 - inițieze cel puțin o cursă a unității de pompare cu prăjini, în care cea cel puțin o
cursă se bazează pe setul curent de date de timpi ai cursei,
- 3 **caracterizată prin aceea că** primul set de date de timpi ai cursei este bazat suplimentar pe
un prim nivel al fracțiunii de gaz, cel de-al doilea set de date de timpi ai cursei este bazat
5 suplimentar pe primul nivel al fracțiunii de gaz **și prin aceea că** unitatea de comandă de
pompare (**212**) este configurată suplimentar să:
- 7 - stocheze un al treilea set de date de timpi ai cursei bazat pe primul nivel de
presiune și un al doilea nivel al fracțiunii de gaz, și un al patrulea set de date de timpi ai
9 cursei bazat pe cel de-al doilea nivel de presiune și al doilea nivel al fracțiunii de gaz, al
treilea set de date de timpi ai cursei și al patrulea set de date de timpi ai cursei fiind bazate
11 suplimentar pe multitudinea de constrângeri ale unității de pompare cu prăjini;
- stocheze un set de ponderi ale fracțiunii de gaz bazat pe primul set de date de timpi
13 ai cursei, al doilea set de date de timpi ai cursei, al treilea set de date de timpi ai cursei, al
patrulea set de date de timpi ai cursei și multitudinea de constrângeri;
- 15 - primească un nivel curent al fracțiunii de gaz, în care nivelul curent al fracțiunii de
gaz este situat între primul nivel al fracțiunii de gaz și cel de-al doilea nivel al fracțiunii de
17 gaz; și
- determine setul curent de date de timpi ai cursei pe baza nivelului curent de
19 presiune, a setului de ponderi de presiune, a nivelului curent al fracțiunii de gaz și a setului
de ponderi ale fracțiunii de gaz.
- 21 17. Unitate de pompare cu prăjini (**100**) conform revendicării 16, în care setul de
ponderi ale fracțiunii de gaz este bazat pe unul sau mai multe niveluri de presiune
23 suplimentare situate între primul nivel de presiune și cel de al doilea nivel de presiune, și
este în plus bazat pe unul sau mai multe niveluri suplimentare ale fracțiunii de gaz situate
25 între primul nivel al fracțiunii de gaz și al doilea nivel al fracțiunii de gaz.
18. Unitate de pompare cu prăjini (**100**) conform revendicării 16, în care setul de
27 ponderi de presiune se bazează pe unul sau mai multe niveluri de presiune suplimentare
situate între primul nivel de presiune și al doilea nivel de presiune.
- 29 19. Unitate de pompare cu prăjini (**100**) conform revendicării 16, în care multitudinea
de constrângeri cuprinde unul sau mai multe criterii de flambaj, unul sau mai multe criterii de
31 oboseală și unul sau mai multe atribute fizice ale unității de pompare cu prăjini.
20. Unitate de pompare cu prăjini (**100**) conform revendicării 16, în care multitudinea
33 de constrângeri mai cuprinde unul sau mai multe criterii de cuplu care echilibrează un cuplu
aplicat unității de pompare cu prăjini și unul sau mai multe criterii de forță de șurub care
35 echilibrează o forță a șurubului aplicată unității de pompare cu prăjini.
21. Unitate de pompare cu prăjini (**100**) conform revendicării 16, în care datele
37 curente de timpi ai cursei cuprind cel puțin unul dintre un timp de accelerare a cursei
ascendente, un timp de decelerare a cursei ascendente, un timp de accelerare a cursei
39 descendente, un timp de decelerare a cursei descendente, un timp al cursei ascendente, un
parametru de viteză superioară și curse pe minut.

(51) Int.Cl.

E21B 43/12 (2006.01);

E21B 47/009 (2012.01);

E21B 47/02 (2006.01)

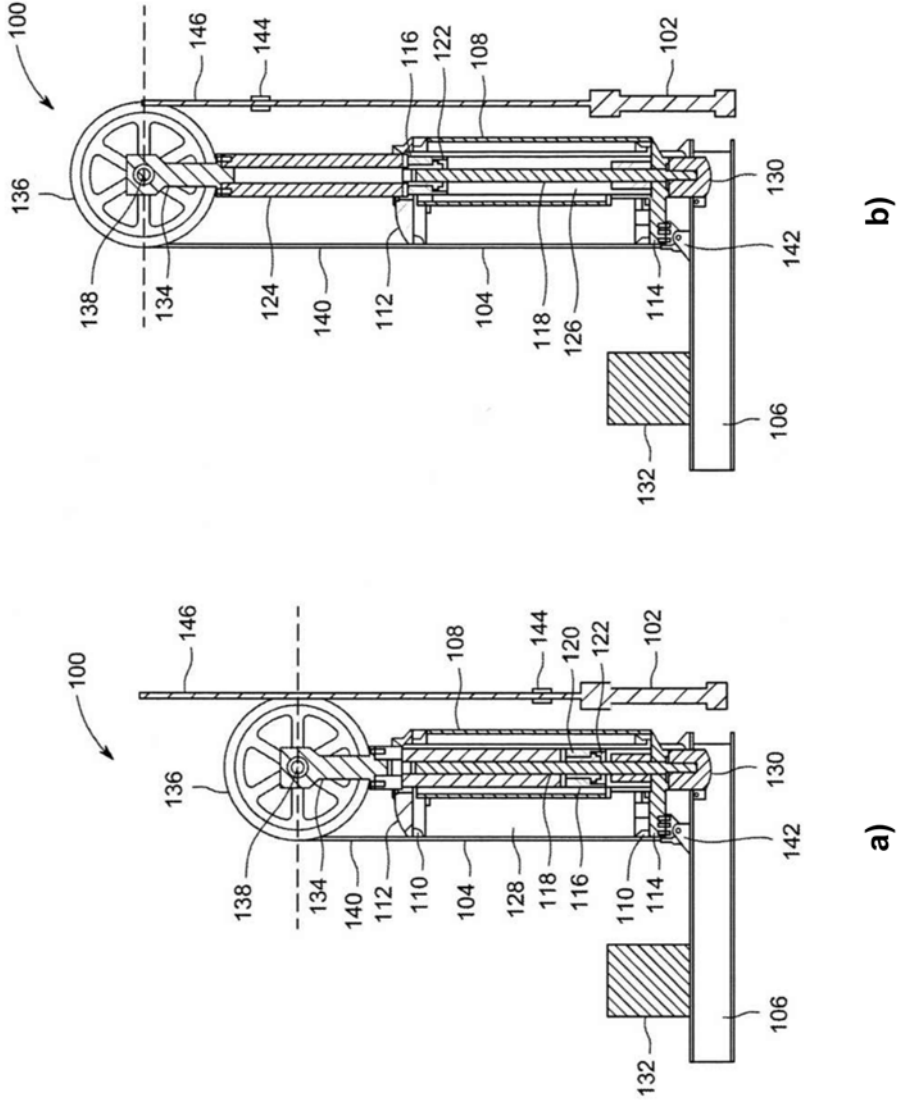


Fig. 1

(51) Int.Cl.

E21B 43/12 (2006.01),

E21B 47/009 (2012.01),

E21B 47/02 (2006.01)

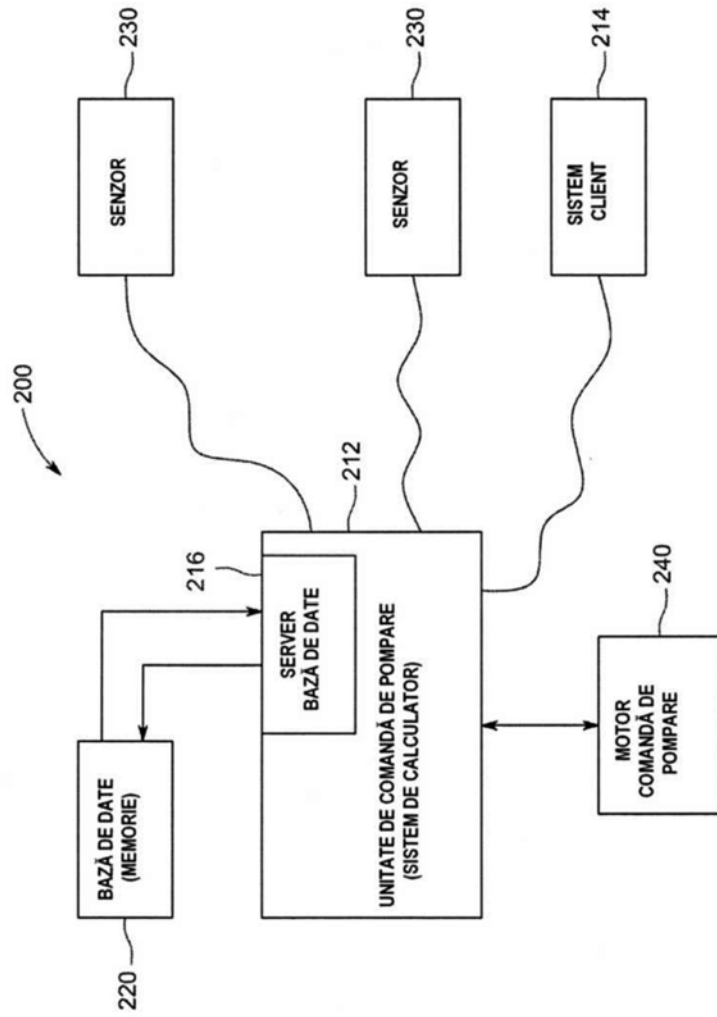


Fig. 2

(51) Int.Cl.

E21B 43/12 (2006.01);

E21B 47/009 (2012.01);

E21B 47/02 (2006.01)

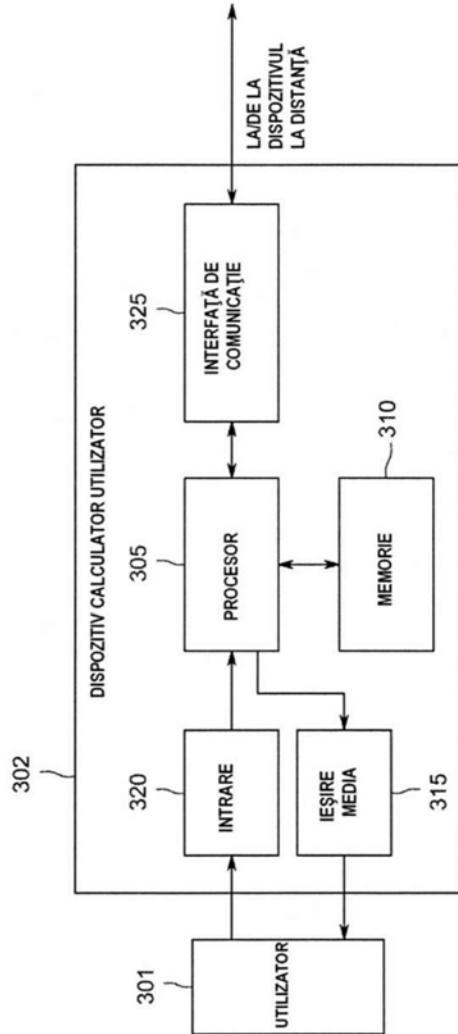


Fig. 3

(51) Int.Cl.

E21B 43/12 (2006.01),

E21B 47/009 (2012.01),

E21B 47/02 (2006.01)

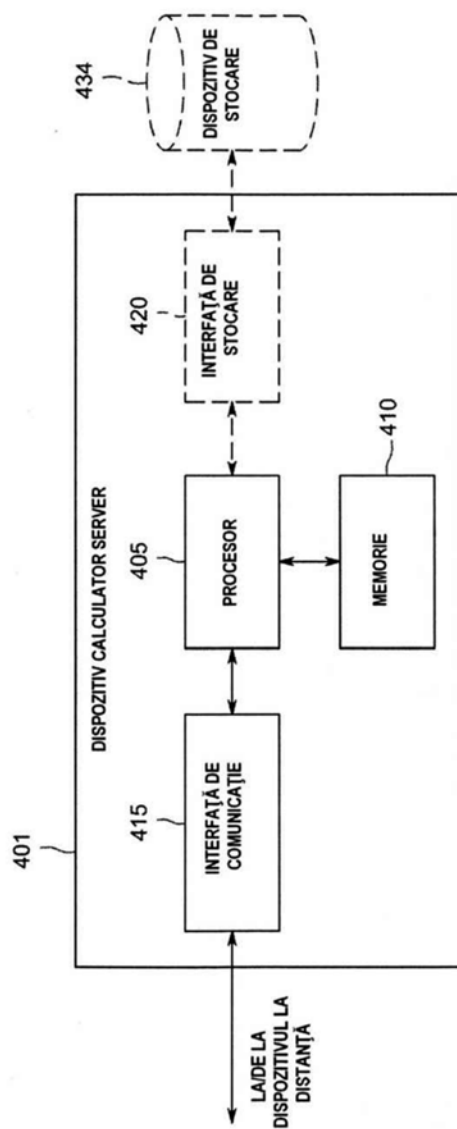


Fig. 4

(51) Int.Cl.

E21B 43/12 (2006.01);

E21B 47/009 (2012.01);

E21B 47/02 (2006.01)

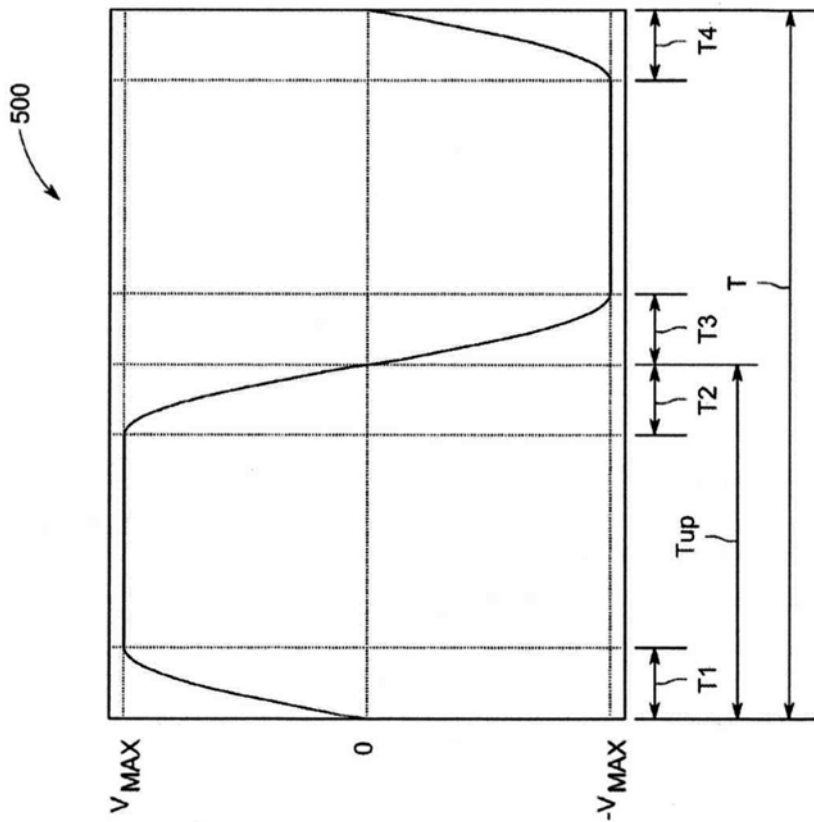


Fig. 5

(51) Int.Cl.

E21B 43/12 (2006.01),

E21B 47/009 (2012.01),

E21B 47/02 (2006.01)

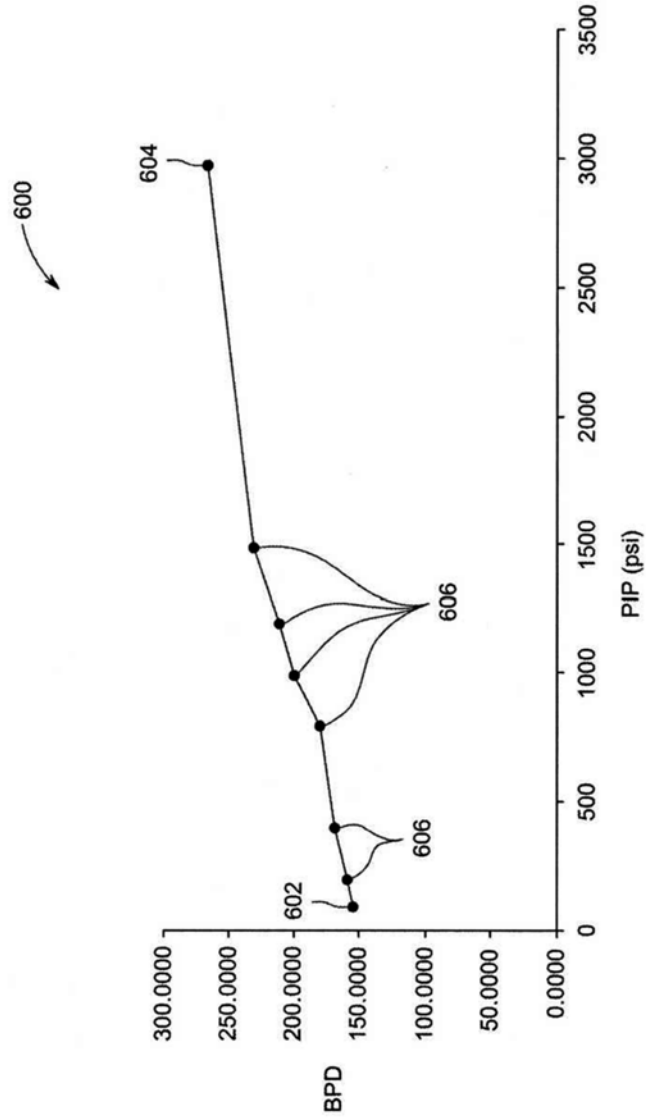


Fig. 6

(51) Int.Cl.

E21B 43/12 (2006.01);

E21B 47/009 (2012.01);

E21B 47/02 (2006.01)

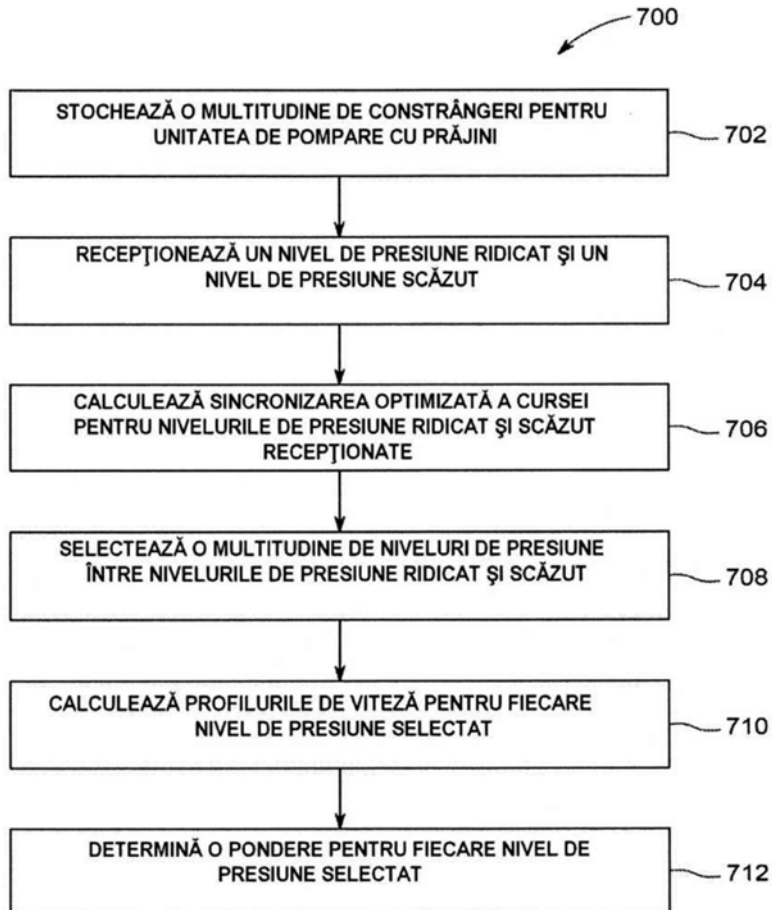


Fig. 7

(51) Int.Cl.

E21B 43/12 (2006.01);

E21B 47/009 (2012.01);

E21B 47/02 (2006.01)

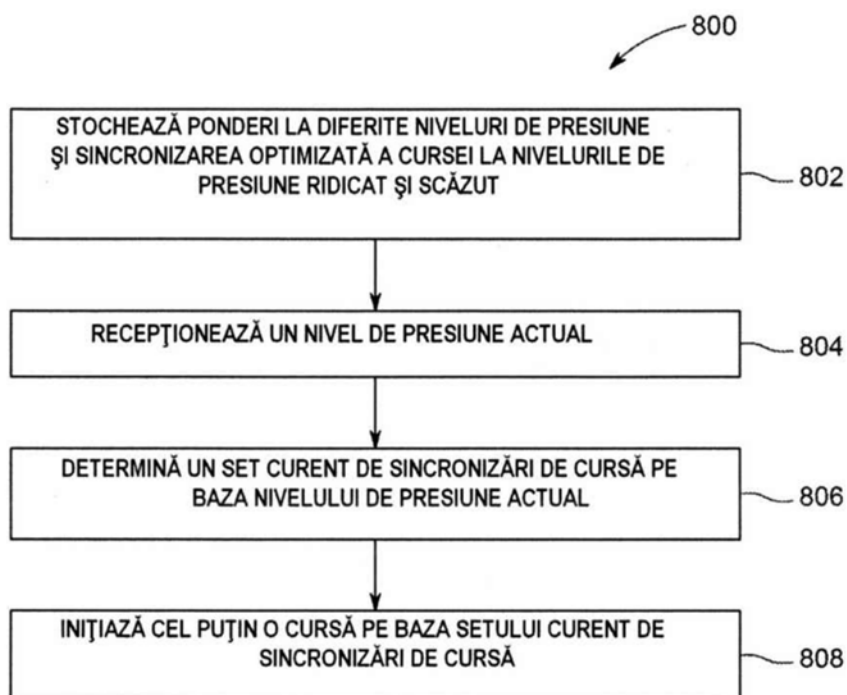


Fig. 8

(51) Int.Cl.

E21B 43/12 (2006.01);

E21B 47/009 (2012.01);

E21B 47/02 (2006.01)

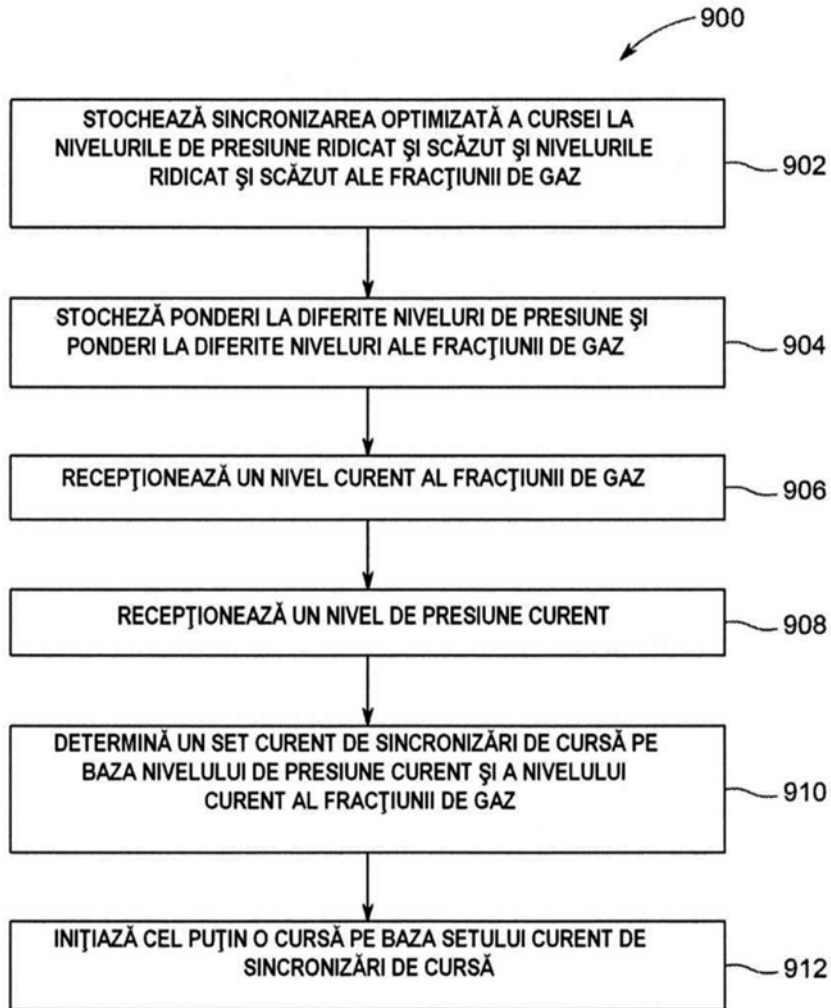


Fig. 9

