**Лучшее из двух миров – гибридная роторная управляемая система**

**Введение**

* Переход от вертикального бурения к горизонтальному был стимулирован развитием технологий, которые привели отрасль от зависимости от традиционных забойных двигателей и силовых приводов к КНБК с роторными управляемыми системами.
* Бурильщики также обнаружили, что разные положения ОЦЭ в КНБК могут изменить угол наклона бурильной колонны. Изменяя расположение стабилизатора, бурильщики могут влиять на колонны, тем самым позволяя увеличивать, поддерживать или уменьшать угол наклона ствола скважины от вертикали. Такие участки называют набором, сбросом и стабилизацией зенитного угла соответственно.**[Изменяя расположение [стабилизатора](https://www.youtube.com/playlist?list=PLYizQ5FvN6pvIOcOd6dFZu3lQqc6zBGp2), бурильщики могут влиять на колонны, тем самым позволяя увеличивать, поддерживать или уменьшать угол наклона ствола скважины от вертикали.]**

Скорость, с которой вращающийся ОЦЭ создает или уменьшает угол наклона, зависит от таких переменных, как расстояние между стабилизаторами, диаметр и жесткость долота, глубина скважины, скорость вращения бурильной колонны, вес долота, твердость пласта и тип долота. Способность сбалансировать КНБК с учетом этих факторов может иметь решающее значение для достижения запланированной цели.**[Ghbdtn? Rfr [ltkf](https://pythontutor.com/visualize.html#mode=edit) 4werdfjgfudnff]**