

ESPCP

PCP SUBMERGIBLE

keep it moving 



La bomba eléctrica sumergible de cavidad progresiva (ESPCP) es un SISTEMA SIN VARILLA que combina las ventajas de los motores ESP de fondo de pozo y los beneficios inherentes a la tecnología PCP.

El sistema PCM ESPCP es la combinación de la tecnología de bomba de cavidad progresiva líder mundial de PCM que incluye el PCM Slugger y la tecnología de motor de imán permanente (PMM) para llevar el desempeño de levantamiento al más alto nivel.

BENEFICIOS

- Reduce las fallas de PCP (daño de varilla, agujero en el tubo, espaciado incorrecto)
- Mejore el desempeño de PCP (elimina la restricción del área de flujo de la varilla/centralizadores)
- Aumenta la seguridad y la huella del cabezal del pozo (sin piezas mecánicas en la superficie, sistema libre de mantenimiento)
- Reduce el consumo de energía (motor de alta eficiencia, sin pérdidas en la sarta de varilla / cabezal de mando)

CARACTERÍSTICAS

- PMM de fondo de pozo con alto rendimiento con tecnología de control de conducción sin sensor
- Par torsional constante en un amplio rango de velocidad 50-500 RPM
- Fiabilidad mejorada en todas las aplicaciones gracias al PCP regulado hidráulicamente PCM Slugger

APPLICATION

- Pozos desviados y cambio angular de alta severidad (DOS)
- Pozos ESP agotados que enfrentan problemas de gas, arena y emulsión
- Pozos sujetos a cera, restricción de varillas, desgaste de tubos o varillas dañadas
- Pozos de petróleo pesado costa afuera y campos ambientalmente sensibles



PCM

Artificial Lift Solutions

PRODUCTOS

PCP con Regulación Hidráulica

El PCM Slugger contiene reguladores hidráulicos que crean un perfil de presión uniforme en el interior del PCP, lo que implica una mayor fiabilidad y una larga vida útil.

Motor sumergible con imán permanente

Los materiales de tierras raras utilizados en PMM crean polos permanentes potentes que tienen la capacidad de entregar un par torsional significativo a baja velocidad al tiempo que eliminan la necesidad de una caja de engranajes en el conjunto de fondo de pozo (BHA).

- Mayor EFICIENCIA, que reduce el consumo de energía
- Mayor DENSIDAD DE POTENCIA, acorta la longitud del motor
- PAR TORSIONAL constante disponible de 50-500 RPM

Mando en superficie

Se utiliza un control de rizo cerrado para proporcionar un control de precisión del motor en fondo de pozo sin sensor para garantizar una operación estable y una capacidad notable para operar a baja velocidad.

El mando registra los datos de los medidores de fondo de pozo y tiene algunas aplicaciones de control y opciones de alarma, una interfaz fácil de usar y varias opciones de comunicación para adaptarse a su campo.

Sistema de monitoreo de fondo de pozo

El sistema de monitoreo PCM de fondo de pozo en tiempo real ayuda a optimizar la producción del pozo y a rastrear el desempeño del equipo de fondo de pozo.

- Entrada P/T de bomba y vibración de BHA
- Temperatura de motor
- Presión de descarga de la bomba (opcional)

ESPECIFICACIONES PRINCIPALES

Especificaciones del pozo:	
Máx. profundidad de la bomba (TVD)	2 000m / 6 500 ft
Máx. temperatura @ profundidad de la bomba	150°C / 300°F
Tamaño de tubería de revestimiento	5 ½"
Fuente de alimentación de entrada de unidad de mando	3 fases 380-480 VCA +5%-10% (48 – 63 Hz)
Especificaciones del sistema:	
Velocidad de operación	100 a 500 RPM
Max. capacidad de par torsional de PMM	650 Nm
Max. capacidad de potencia	45 HP / 34 kW

Caudal máximo de bomba. de acuerdo con la profundidad de la bomba	
450 m (1 475 ft)	300 m³/d (1 900 bpd)
800 m (2600 ft)	235 m³/d (1 500 bpd)
1 200 m (3 900 ft)	150 m³/d (950 bpd)
1 800 m (5 900 ft)	85 m³/d (525 bpd)

Estas especificaciones pueden ir cambiando a medida que otras tecnologías sean disponibles. Posibilidad de mayor capacidad aumentando el tamaño de la carcasa.



SERVICIO DE PRIMERA CLASE

- El equipo de Servicio PCM está disponible en todo el mundo para apoyar al cliente
- El equipo dedicado a PCP brindará asistencia al cliente con respecto a cualquier consulta o problema que se presente con nuestra unidad de mando PCM.