





$$O = \langle P, R, F \rangle, \tag{3.1}$$

$$P = \{P_i\}, \tag{3.2}$$

$$P_i = (W_1^i, \dots, W_n^i); (W_1^i, \dots, W_n^i)R_j(Z_1^i, \dots, Z_n^i), \tag{3.3}$$

$$(P_n, \dots, P_m)R_r(P_k, \dots, P_l). \tag{3.4}$$

[2].

4.

( ) ,

- . :
- , ;
- ;
- , ,

. 1

. « » –

( ). « » – ,

, .

. « » – ,

. « »

:

. « » – » – ,

( » – ). « ,

( . . ) .

: – – .

« », .

5.

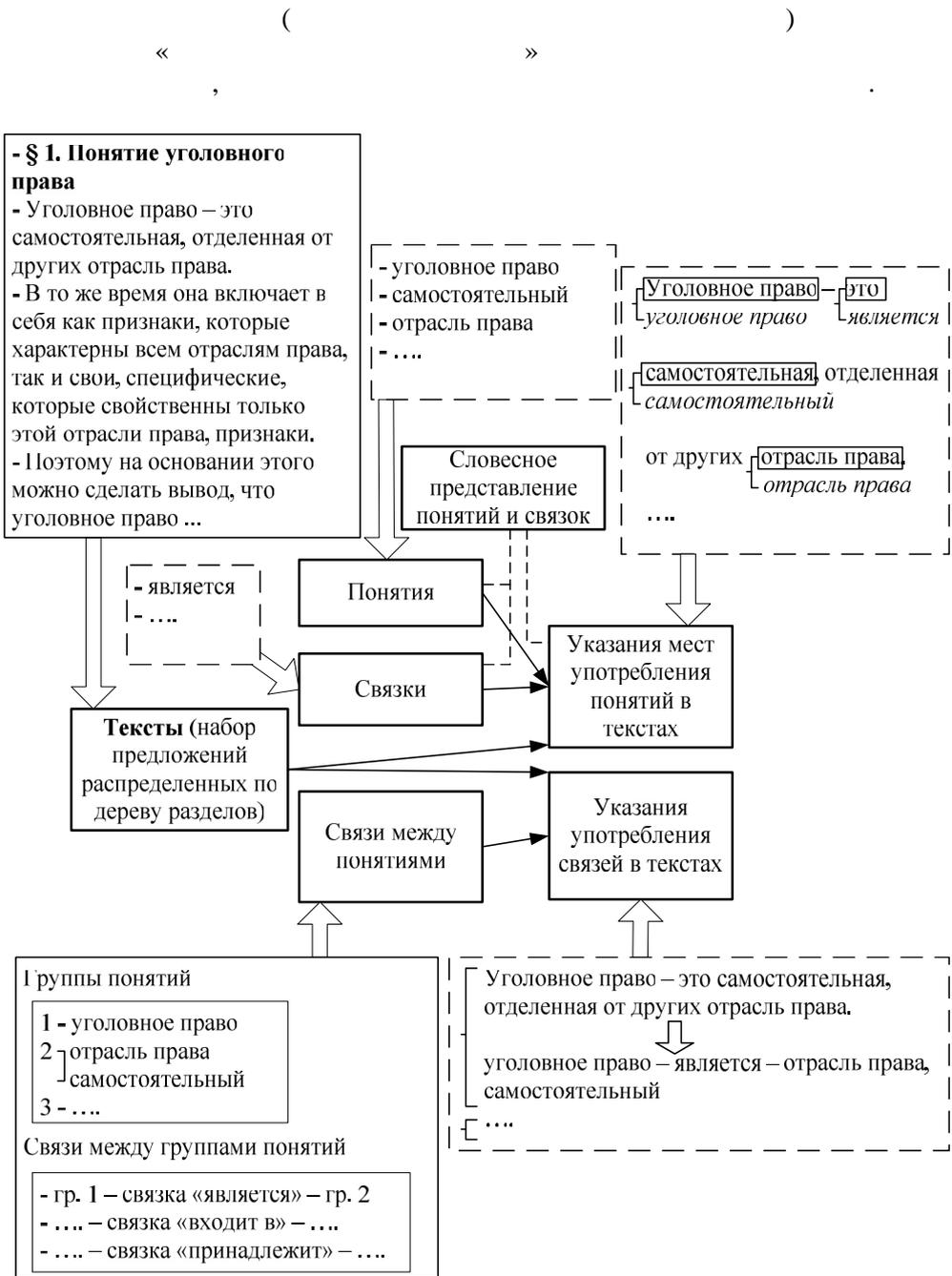
, ,

, .

.

, « »

,



?

[3].

[4].

Internet

800

(  
)

«

«  
»,

»,

[5].

## 6.

1. Tatsyi V. = Semantic network of knowledge in science of law / V. Tatsyi, A. Getman, S. Ivanov, V. Karasiuk, O. Lugoviy, O. Sokolov // Automation, Control, and Information Technology (ACIT 2010): Proceedings of the IASTED International Conference on Automation, Control, and Information Technology, held June 15 – 18 2010 in Novosibirsk, Russia / The International Association of Science and Technology for Development. – Anaheim, USA, Calgary, Canada, Zurich, Switzerland: ACTA Press 2010. – P. 218-222.
2. / . . . , . . . . // . – 2010. – 1(42). – . 96-102.
3. . . . , 1986. – 432 . /
4. . . . : . . . , 1991. – 240 .
5. - ; - , 2004. – 622 .