XNOR2X1(data type: typ)

Function
Y=!(A^B)

Static Power:

When	Static Power [nW]
-	0.18

Port:

Name	Direction
A	INPUT
B	INPUT
Y	OUTPUT

Name	Pin Capacitance [pF]	
	Rise	Fall
A	0.0535	0.0535
B	0.0633	0.0637

Output Driving Strength

Name	Rise		Fall	
	Strength (sec/F)	Limit (pF)	Strength (sec/F)	Limit (pF)
Y	1.6e+03	0.467	1.47e+03	0.467

Link To Path

PATH	WHEN
(01A=>01Y)	**-**
(01A=>10Y)	**-**
(10A=>01Y)	**-**
(10A=>10Y)	**-**
(01B=>01Y)	**-**

(01B=>10Y)	-
(10B=>01Y)	-
(10B=>10Y)	-

(01A=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.157	0.194	0.272	0.587	1.07
0.18	0.169	0.207	0.285	0.603	1.09
0.42	0.197	0.236	0.312	0.628	1.11
0.6	0.21	0.251	0.328	0.64	1.12
1.2	0.233	0.275	0.357	0.675	1.15

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.487	0.459	0.426	0.392	0.38
0.18	0.628	0.634	0.618	0.586	0.571
0.42	1.12	1.11	1.09	1.06	1.04
0.6	1.5	1.5	1.48	1.45	1.43
1.2	2.91	2.86	2.83	2.78	2.75

Back To Path Index

(01A=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.0706	0.105	0.181	0.479	0.922
0.18	0.0917	0.128	0.202	0.497	0.939
0.42	0.103	0.15	0.244	0.544	0.98
0.6	0.106	0.16	0.266	0.582	1.01
1.2	0.105	0.176	0.31	0.696	1.14

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.452	0.43	0.401	0.377	0.371
0.18	0.162	0.169	0.177	0.168	0.165
0.42	0.618	0.565	0.506	0.426	0.387

0.6	1.25	1.17	1.08	0.929	0.854
1.2	3.44	3.31	3.13	2.78	2.55

Back To Path Index

(10A=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.0794	0.119	0.203	0.526	1.01
0.18	0.107	0.153	0.232	0.552	1.03
0.42	0.15	0.206	0.301	0.617	1.09
0.6	0.178	0.241	0.345	0.67	1.14
1.2	0.254	0.339	0.474	0.85	1.32

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	1.41	1.42	1.44	1.47	1.46
0.18	1.76	1.72	1.71	1.7	1.7
0.42	2.57	2.51	2.45	2.35	2.31
0.6	3.22	3.15	3.05	2.88	2.79
1.2	5.43	5.32	5.17	4.81	4.57

Back To Path Index

(10A=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.152	0.19	0.259	0.549	0.987
0.18	0.182	0.217	0.288	0.576	1.01
0.42	0.235	0.27	0.336	0.623	1.06
0.6	0.264	0.302	0.374	0.656	1.09
1.2	0.339	0.379	0.456	0.747	1.18

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	1.51	1.48	1.46	1.43	1.41
0.18	1.72	1.7	1.68	1.64	1.62
0.42	2.23	2.22	2.19	2.15	2.11

0.6	2.64	2.63	2.6	2.55	2.51
1.2	4.03	4.01	3.97	3.91	3.86

Back To Path Index

(01B=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.183	0.223	0.304	0.625	1.11
0.18	0.196	0.242	0.321	0.643	1.12
0.42	0.216	0.258	0.337	0.661	1.14
0.6	0.229	0.271	0.35	0.671	1.15
1.2	0.25	0.29	0.369	0.689	1.17

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.577	0.58	0.583	0.586	0.585
0.18	0.72	0.753	0.759	0.764	0.764
0.42	1.22	1.22	1.22	1.23	1.23
0.6	1.63	1.61	1.61	1.6	1.6
1.2	3	2.98	2.95	2.92	2.9

Back To Path Index

(01B=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.116	0.154	0.229	0.524	0.964
0.18	0.119	0.157	0.231	0.524	0.964
0.42	0.129	0.171	0.247	0.534	0.968
0.6	0.132	0.179	0.261	0.548	0.977
1.2	0.13	0.188	0.287	0.602	1.02

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.115	0.132	0.135	0.14	0.142
0.18	0.357	0.343	0.328	0.318	0.313
0.42	1.19	1.13	1.05	0.932	0.876

0.6	1.88	1.79	1.67	1.46	1.35
1.2	4.3	4.16	3.94	3.46	3.15

Back To Path Index

(10B=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.12	0.161	0.243	0.564	1.05
0.18	0.135	0.178	0.257	0.575	1.05
0.42	0.174	0.218	0.299	0.607	1.08
0.6	0.198	0.247	0.333	0.639	1.11
1.2	0.271	0.33	0.432	0.76	1.21

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	1.98	1.98	1.96	1.98	1.98
0.18	2.23	2.24	2.23	2.21	2.21
0.42	3.1	3.04	2.96	2.84	2.78
0.6	3.81	3.72	3.6	3.39	3.27
1.2	6.28	6.15	5.95	5.49	5.17

Back To Path Index

(10B=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.171	0.209	0.285	0.58	1.02
0.18	0.196	0.235	0.311	0.606	1.05
0.42	0.235	0.275	0.348	0.646	1.09
0.6	0.261	0.3	0.375	0.667	1.11
1.2	0.329	0.366	0.439	0.731	1.17

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	1.63	1.64	1.64	1.65	1.65
0.18	1.85	1.85	1.86	1.86	1.86
0.42	2.36	2.34	2.35	2.35	2.35

0.6	2.77	2.75	2.74	2.74	2.73
1.2	4.17	4.14	4.11	4.07	4.05