

MUX2X1(data type: typ)

Function

$Y = \neg(S ? (A : B))$

Static Power:

When	Static Power [nW]
-	0.13

Port:

Name	Direction
A	INPUT
B	INPUT
S	INPUT
Y	OUTPUT

Name	Pin Capacitance [pF]	
	Rise	Fall
A	0.0321	0.0322
B	0.0321	0.0323
S	0.0364	0.0363

Output Driving Strength

Name	Rise		Fall	
	Strength (sec/F)	Limit (pF)	Strength (sec/F)	Limit (pF)
Y	1.6e+03	0.465	1.47e+03	0.465

Link To Path

PATH	WHEN
(01S=>01Y)	-
(01S=>10Y)	-
(10S=>01Y)	-
(10S=>10Y)	-

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

(01S=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.206	0.247	0.322	0.638	1.12
0.18	0.229	0.269	0.346	0.66	1.14
0.42	0.271	0.309	0.386	0.701	1.18
0.6	0.298	0.337	0.414	0.725	1.2
1.2	0.36	0.4	0.48	0.789	1.26

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.701	0.684	0.65	0.585	0.559
0.18	0.749	0.725	0.692	0.643	0.616
0.42	0.924	0.908	0.886	0.831	0.802
0.6	1.09	1.08	1.05	0.994	0.962
1.2	1.72	1.68	1.64	1.57	1.53

[Back To Path Index](#)

(01S=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.0791	0.113	0.18	0.478	0.921
0.18	0.0965	0.136	0.201	0.496	0.938
0.42	0.111	0.161	0.244	0.541	0.979
0.6	0.115	0.173	0.265	0.58	1.01
1.2	0.116	0.193	0.31	0.693	1.14

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.361	0.33	0.306	0.284	0.266

0.18	0.2	0.202	0.207	0.21	0.203
0.42	0.276	0.224	0.167	0.089	0.052
0.6	0.683	0.606	0.51	0.362	0.286
1.2	2.1	1.98	1.8	1.44	1.22

[Back To Path Index](#)

(10S=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.0832	0.122	0.201	0.525	1.01
0.18	0.112	0.153	0.23	0.552	1.03
0.42	0.155	0.207	0.299	0.616	1.09
0.6	0.182	0.241	0.344	0.669	1.14
1.2	0.258	0.338	0.472	0.849	1.32

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	1.1	1.12	1.14	1.16	1.18
0.18	1.28	1.28	1.26	1.27	1.26
0.42	1.81	1.76	1.69	1.6	1.55
0.6	2.23	2.16	2.06	1.9	1.81
1.2	3.68	3.58	3.42	3.06	2.82

[Back To Path Index](#)

(10S=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.199	0.234	0.305	0.59	1.03
0.18	0.228	0.266	0.336	0.624	1.06
0.42	0.284	0.32	0.389	0.676	1.11
0.6	0.318	0.356	0.425	0.708	1.14
1.2	0.401	0.441	0.516	0.798	1.23

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	1.26	1.23	1.19	1.12	1.09

0.18	1.31	1.29	1.25	1.18	1.15
0.42	1.53	1.5	1.47	1.39	1.36
0.6	1.7	1.68	1.64	1.57	1.52
1.2	2.34	2.3	2.26	2.17	2.11

[Back To Path Index](#)

(01A=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.105	0.147	0.223	0.519	0.965
0.18	0.114	0.152	0.227	0.522	0.962
0.42	0.125	0.168	0.245	0.532	0.966
0.6	0.129	0.176	0.258	0.546	0.975
1.2	0.129	0.187	0.286	0.6	1.02

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.302	0.297	0.293	0.289	0.288
0.18	0.221	0.238	0.25	0.269	0.277
0.42	0.133	0.0669	0.0126	0.136	0.194
0.6	0.447	0.354	0.231	0.0201	0.0907
1.2	1.58	1.44	1.22	0.733	0.423

[Back To Path Index](#)

(10A=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.131	0.174	0.254	0.576	1.06
0.18	0.139	0.184	0.264	0.583	1.06
0.42	0.176	0.222	0.303	0.613	1.09
0.6	0.2	0.25	0.336	0.644	1.11
1.2	0.271	0.331	0.434	0.764	1.22

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	1.33	1.33	1.34	1.34	1.34

0.18	1.37	1.39	1.38	1.36	1.36
0.42	1.75	1.7	1.62	1.5	1.44
0.6	2.08	2	1.88	1.67	1.56
1.2	3.25	3.13	2.92	2.46	2.14

[Back To Path Index](#)

(01B=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.118	0.157	0.232	0.527	0.968
0.18	0.121	0.16	0.234	0.528	0.967
0.42	0.129	0.173	0.249	0.536	0.971
0.6	0.132	0.179	0.262	0.55	0.979
1.2	0.13	0.188	0.288	0.603	1.02

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.0418	0.0375	0.0332	0.0283	0.0266
0.18	0.0256	0.0153	0.000169	0.0173	0.0243
0.42	0.37	0.308	0.233	0.114	0.0568
0.6	0.683	0.594	0.475	0.269	0.159
1.2	1.82	1.68	1.46	0.981	0.672

[Back To Path Index](#)

(10B=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.118	0.161	0.242	0.565	1.05
0.18	0.136	0.177	0.255	0.575	1.06
0.42	0.173	0.218	0.299	0.608	1.08
0.6	0.198	0.247	0.332	0.639	1.11
1.2	0.27	0.329	0.432	0.76	1.21

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	1.08	1.09	1.07	1.08	1.08

0.18	1.13	1.13	1.12	1.11	1.09
0.42	1.51	1.45	1.38	1.25	1.19
0.6	1.84	1.75	1.64	1.42	1.31
1.2	3.01	2.88	2.68	2.21	1.89