# INVX2(data type: typ)

### **Function**

Y=!A

### **Static Power:**

When	Static Power [nW]	
-	0.0307	

### Port:

Name	Direction	
A	INPUT	
Y	OUTPUT	

Name	Pin Capacitance [pF]		
Name	Rise	Fall	
A	0.0332	0.0333	

### **Output Driving Strength**

Nama	Name Rise Strength (sec/F) Limit (pF)		Fall	
Name			Strength (sec/F)	Limit (pF)
Y	861	0.928	982	0.928

### Link To Path

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

(01A=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.05	0.1	0.2	0.6	1.2
ts[ns]	0.05	<b>U.1</b>	0.2	0.0	1.2
0.06	0.0832	0.133	0.232	0.625	1.21
0.18	0.103	0.157	0.253	0.645	1.23
0.42	0.125	0.195	0.307	0.691	1.28
0.6	0.136	0.215	0.338	0.73	1.31
1.2	0.155	0.255	0.411	0.868	1.44

# POWER [pJ]

cl[pF]	0.05	0.05 0.1	0.2	0.6	1.2
ts[ns]					
0.06	0.297	0.282	0.272	0.261	0.258
0.18	0.172	0.201	0.225	0.242	0.249
0.42	0.233	0.13	0.0219	0.118	0.176
0.6	0.586	0.439	0.273	0.0301	0.0824
1.2	1.84	1.6	1.29	0.718	0.392

### **Back To Path Index**

# (10A = > 01Y)

### DELAY [ns]

cl[pF] ts[ns]	0.05	0.1	0.2	0.6	1.2
0.06	0.0795	0.123	0.207	0.553	1.07
0.18	0.111	0.158	0.242	0.584	1.1
0.42	0.158	0.22	0.318	0.654	1.17
0.6	0.184	0.257	0.367	0.71	1.22
1.2	0.258	0.354	0.499	0.904	1.4

# POWER [pJ]

cl[pF]	0.05	0.1	0.2	0.6	1.2
ts[ns]	0.05	<b>U.1</b>	0.2	0.0	1.4
0.06	0.671	0.681	0.678	0.7	0.704
0.18	0.829	0.789	0.753	0.721	0.712
0.42	1.27	1.17	1.06	0.889	0.813
0.6	1.64	1.51	1.35	1.07	0.934
1.2	2.93	2.74	2.47	1.89	1.53