

OAI21X1(data type: typ)

Function

$Y = \neg((A \vee B) \wedge C)$

Static Power:

When	Static Power [nW]
-	0.0721

Port:

Name	Direction
A	INPUT
B	INPUT
C	INPUT
Y	OUTPUT

Name	Pin Capacitance [pF]	
	Rise	Fall
A	0.0321	0.0323
B	0.033	0.0329
C	0.0216	0.0216

Output Driving Strength

Name	Rise		Fall	
	Strength (sec/F)	Limit (pF)	Strength (sec/F)	Limit (pF)
Y	1.7e+03	0.434	1.34e+03	0.434

Link To Path

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

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

(01A=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.11	0.149	0.224	0.523	0.964
0.18	0.117	0.154	0.227	0.521	0.96
0.42	0.125	0.168	0.245	0.531	0.964
0.6	0.128	0.175	0.258	0.545	0.973
1.2	0.126	0.184	0.283	0.598	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	0.287
0.18	0.22	0.245	0.259	0.271	0.278
0.42	0.118	0.0543	0.0223	0.141	0.197
0.6	0.433	0.342	0.221	0.0138	0.0949
1.2	1.58	1.43	1.21	0.726	0.417

[Back To Path Index](#)

(10A=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.119	0.16	0.239	0.563	1.04
0.18	0.135	0.176	0.254	0.573	1.05
0.42	0.171	0.216	0.297	0.605	1.08
0.6	0.196	0.245	0.33	0.637	1.1
1.2	0.267	0.326	0.429	0.758	1.21

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	1.28	1.29	1.29	1.29	1.3
0.18	1.33	1.33	1.32	1.31	1.3
0.42	1.71	1.65	1.58	1.45	1.39
0.6	2.04	1.96	1.84	1.63	1.51

1.2	3.21	3.09	2.88	2.42	2.09
------------	------	------	------	------	------

[Back To Path Index](#)

(01B=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.0889	0.13	0.205	0.506	0.947
0.18	0.092	0.134	0.207	0.503	0.943
0.42	0.0853	0.136	0.218	0.51	0.946
0.6	0.0758	0.132	0.224	0.522	0.953
1.2	0.03	0.101	0.217	0.559	0.992

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.28	0.251	0.226	0.2	0.191
0.18	0.196	0.197	0.193	0.188	0.185
0.42	0.108	0.0567	9.3e-05	0.0798	0.116
0.6	0.383	0.305	0.207	0.0528	0.0273
1.2	1.36	1.23	1.04	0.659	0.419

[Back To Path Index](#)

(10B=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.107	0.148	0.23	0.552	1.03
0.18	0.143	0.182	0.26	0.578	1.06
0.42	0.204	0.251	0.336	0.643	1.12
0.6	0.246	0.299	0.388	0.698	1.17
1.2	0.373	0.44	0.55	0.891	1.35

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.894	0.902	0.908	0.919	0.922
0.18	0.992	0.967	0.958	0.939	0.932
0.42	1.34	1.27	1.19	1.07	1.01
0.6	1.62	1.54	1.42	1.22	1.11

1.2	2.61	2.5	2.31	1.89	1.6
------------	------	-----	------	------	-----

[Back To Path Index](#)

(01C=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.0823	0.118	0.185	0.453	0.854
0.18	0.0969	0.137	0.206	0.472	0.872
0.42	0.102	0.156	0.243	0.516	0.912
0.6	0.0974	0.158	0.257	0.551	0.945
1.2	0.0605	0.14	0.268	0.639	1.06

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.119	0.115	0.111	0.107	0.106
0.18	0.0562	0.0688	0.0806	0.0928	0.0982
0.42	0.177	0.121	0.0611	0.0204	0.0506
0.6	0.379	0.309	0.215	0.0737	0.0173
1.2	1.11	0.996	0.832	0.503	0.305

[Back To Path Index](#)

(10C=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.0988	0.147	0.239	0.603	1.14
0.18	0.137	0.184	0.274	0.634	1.17
0.42	0.207	0.263	0.357	0.707	1.24
0.6	0.252	0.315	0.417	0.766	1.3
1.2	0.384	0.465	0.593	0.979	1.49

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.652	0.664	0.676	0.7	0.706
0.18	0.728	0.724	0.708	0.705	0.707
0.42	0.985	0.938	0.882	0.804	0.767
0.6	1.2	1.14	1.05	0.91	0.839

1.2	1.94	1.85	1.7	1.4	1.19
------------	------	------	-----	-----	------