INVX1(data type: typ)

Function

Y=!A

Static Power:

When	Static Power [nW]
-	0.0306

Port:

Name	Direction	
A	INPUT	
Y	OUTPUT	

Name	Pin Capacitance [pF]		
Name	Rise	Fall	
A	0.0161	0.0161	

Output Driving Strength

Name	Rise Strength (sec/F) Limit (pF)		Fall	
Name			Strength (sec/F)	Limit (pF)
Y	1.8e+03	0.413	2.21e+03	0.413

Link To Path

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

(01A=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]	0.025	0.025	0.1	0.5	0.0
0.06	0.0909	0.147	0.258	0.701	1.36
0.18	0.116	0.173	0.282	0.723	1.38
0.42	0.146	0.22	0.34	0.773	1.43
0.6	0.163	0.246	0.378	0.814	1.47
1.2	0.2	0.307	0.472	0.965	1.6

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]	0.025	0.05	0.1	ບລ	0.0
0.06	0.149	0.143	0.135	0.131	0.129
0.18	0.104	0.114	0.121	0.125	0.126
0.42	0.0656	0.021	0.0232	0.0777	0.0994
0.6	0.213	0.149	0.0786	0.0199	0.0636
1.2	0.744	0.638	0.499	0.257	0.123

Back To Path Index

(10A = > 01Y)

DELAY [ns]

cl[pF] ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.081	0.126	0.215	0.576	1.12
0.18	0.112	0.16	0.249	0.606	1.15
0.42	0.154	0.219	0.323	0.675	1.21
0.6	0.177	0.254	0.37	0.729	1.26
1.2	0.237	0.338	0.491	0.918	1.44

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]	0.025	0.03	0.1	ບພ	0.0
0.06	0.322	0.327	0.326	0.336	0.338
0.18	0.385	0.369	0.356	0.344	0.341
0.42	0.571	0.525	0.477	0.409	0.379
0.6	0.727	0.667	0.595	0.482	0.426
1.2	1.27	1.18	1.06	0.814	0.661