

**Function**

$Y = \neg((A \& B) | (C \& D))$

**Static Power:**

When	Static Power [nW]
-	0.092

**Port:**

Name	Direction
A	INPUT
B	INPUT
C	INPUT
D	INPUT
Y	OUTPUT

Name	Pin Capacitance [pF]	
	Rise	Fall
A	0.0321	0.0323
B	0.0322	0.0325
C	0.033	0.033
D	0.0332	0.0332

**Output Driving Strength**

Name	Rise		Fall	
	Strength (sec/F)	Limit (pF)	Strength (sec/F)	Limit (pF)
Y	1.41e+03	0.479	1.48e+03	0.479

**Link To Path**

PATH	WHEN
<a href="#">(01C=&gt;10Y)</a>	-
<a href="#">(10C=&gt;01Y)</a>	-
<a href="#">(01D=&gt;10Y)</a>	-
<a href="#">(10D=&gt;01Y)</a>	-

<a href="#">(01A=&gt;10Y)</a>	-
<a href="#">(10A=&gt;01Y)</a>	-
<a href="#">(01B=&gt;10Y)</a>	-
<a href="#">(10B=&gt;01Y)</a>	-

(01C=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.0948	0.135	0.21	0.511	0.952
0.18	0.0981	0.138	0.213	0.508	0.948
0.42	0.0972	0.145	0.226	0.517	0.952
0.6	0.0899	0.143	0.233	0.529	0.96
1.2	0.057	0.125	0.237	0.57	0.999

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.286	0.263	0.241	0.215	0.206
0.18	0.193	0.203	0.205	0.199	0.197
0.42	0.131	0.0752	0.0131	0.0782	0.121
0.6	0.419	0.34	0.237	0.0672	0.0225
1.2	1.45	1.32	1.13	0.724	0.463

[Back To Path Index](#)

(10C=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	0.108	0.143	0.214	0.496	0.92
0.18	0.14	0.176	0.245	0.525	0.947
0.42	0.199	0.243	0.319	0.591	1.01
0.6	0.239	0.287	0.369	0.647	1.06
1.2	0.354	0.414	0.516	0.833	1.24

POWER [pJ]

cl[pF]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
ts[ns]					
0.06	1.05	1.05	1.06	1.07	1.07

<b>0.18</b>	1.14	1.12	1.11	1.09	1.08
<b>0.42</b>	1.47	1.41	1.34	1.22	1.17
<b>0.6</b>	1.75	1.67	1.57	1.37	1.26
<b>1.2</b>	2.77	2.65	2.46	2.03	1.75

[Back To Path Index](#)

(01D=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	0.0937	0.134	0.209	0.506	0.947
<b>0.18</b>	0.114	0.155	0.23	0.524	0.964
<b>0.42</b>	0.134	0.188	0.277	0.569	1.01
<b>0.6</b>	0.142	0.203	0.302	0.608	1.04
<b>1.2</b>	0.156	0.235	0.36	0.726	1.17

POWER [pJ]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	0.281	0.258	0.239	0.214	0.206
<b>0.18</b>	0.195	0.201	0.207	0.203	0.2
<b>0.42</b>	0.0866	0.036	0.0211	0.102	0.138
<b>0.6</b>	0.337	0.264	0.171	0.019	0.058
<b>1.2</b>	1.23	1.11	0.937	0.576	0.346

[Back To Path Index](#)

(10D=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	0.098	0.133	0.206	0.489	0.914
<b>0.18</b>	0.127	0.165	0.235	0.517	0.94
<b>0.42</b>	0.171	0.221	0.303	0.581	0.999
<b>0.6</b>	0.199	0.255	0.346	0.634	1.05
<b>1.2</b>	0.273	0.347	0.464	0.807	1.22

POWER [pJ]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	0.882	0.899	0.915	0.936	0.943

<b>0.18</b>	0.964	0.953	0.945	0.949	0.948
<b>0.42</b>	1.25	1.21	1.15	1.06	1.02
<b>0.6</b>	1.5	1.44	1.35	1.19	1.11
<b>1.2</b>	2.37	2.27	2.12	1.77	1.54

[Back To Path Index](#)

(01A=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	0.134	0.173	0.248	0.546	0.989
<b>0.18</b>	0.139	0.177	0.251	0.545	0.985
<b>0.42</b>	0.153	0.195	0.27	0.555	0.99
<b>0.6</b>	0.161	0.205	0.284	0.57	0.999
<b>1.2</b>	0.172	0.226	0.32	0.628	1.05

POWER [pJ]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	0.259	0.256	0.252	0.247	0.246
<b>0.18</b>	0.198	0.209	0.221	0.233	0.239
<b>0.42</b>	0.125	0.0738	0.0319	0.101	0.156
<b>0.6</b>	0.429	0.354	0.249	0.056	0.0499
<b>1.2</b>	1.55	1.43	1.23	0.782	0.481

[Back To Path Index](#)

(10A=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	0.131	0.166	0.237	0.519	0.941
<b>0.18</b>	0.15	0.185	0.255	0.535	0.958
<b>0.42</b>	0.187	0.228	0.301	0.575	0.992
<b>0.6</b>	0.214	0.258	0.336	0.611	1.02
<b>1.2</b>	0.288	0.342	0.436	0.739	1.14

POWER [pJ]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	1.58	1.58	1.59	1.59	1.59

<b>0.18</b>	1.62	1.61	1.6	1.6	1.59
<b>0.42</b>	1.97	1.91	1.85	1.73	1.68
<b>0.6</b>	2.29	2.21	2.1	1.9	1.79
<b>1.2</b>	3.46	3.34	3.14	2.69	2.37

[Back To Path Index](#)

(01B=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	0.133	0.172	0.247	0.541	0.984
<b>0.18</b>	0.157	0.195	0.268	0.561	1
<b>0.42</b>	0.198	0.243	0.322	0.608	1.04
<b>0.6</b>	0.223	0.272	0.357	0.648	1.08
<b>1.2</b>	0.287	0.347	0.451	0.785	1.21

POWER [pJ]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	0.254	0.252	0.25	0.247	0.245
<b>0.18</b>	0.201	0.208	0.219	0.235	0.239
<b>0.42</b>	0.0794	0.0334	0.0311	0.124	0.172
<b>0.6</b>	0.338	0.271	0.176	0.04	0.0856
<b>1.2</b>	1.29	1.18	1	0.612	0.352

[Back To Path Index](#)

(10B=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	0.121	0.157	0.229	0.512	0.935
<b>0.18</b>	0.137	0.174	0.245	0.527	0.95
<b>0.42</b>	0.163	0.208	0.286	0.565	0.983
<b>0.6</b>	0.179	0.229	0.314	0.598	1.01
<b>1.2</b>	0.215	0.278	0.384	0.711	1.13

POWER [pJ]

cl[pF]	<b>0.025</b>	<b>0.05</b>	<b>0.1</b>	<b>0.3</b>	<b>0.6</b>
ts[ns]					
<b>0.06</b>	1.4	1.42	1.44	1.46	1.46

<b>0.18</b>	1.45	1.43	1.44	1.45	1.45
<b>0.42</b>	1.74	1.7	1.65	1.57	1.53
<b>0.6</b>	2.01	1.95	1.86	1.71	1.63
<b>1.2</b>	3.01	2.9	2.74	2.38	2.14