XOR2X1(data type: typ)

Function
Y=(A^B)

Static Power:

When	Static Power [nW]
-	0.18

Port:

Name	Direction
A	INPUT
B	INPUT
Y	OUTPUT

Name	Pin Capacitance [pF]	
	Rise	Fall
A	0.0536	0.0535
B	0.0633	0.0637

Output Driving Strength

Name	Rise		Fall	
	Strength (sec/F)	Limit (pF)	Strength (sec/F)	Limit (pF)
Y	1.6e+03	0.467	1.47e+03	0.467

Link To Path

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

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

(01B=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.178	0.218	0.299	0.62	1.1
0.18	0.192	0.232	0.314	0.635	1.12
0.42	0.212	0.254	0.334	0.657	1.14
0.6	0.225	0.267	0.347	0.668	1.15
1.2	0.247	0.287	0.366	0.686	1.17

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.36	0.368	0.374	0.337	0.338
0.18	0.465	0.467	0.47	0.475	0.468
0.42	0.949	0.949	0.95	0.966	0.965
0.6	1.36	1.34	1.34	1.34	1.34
1.2	2.74	2.71	2.68	2.65	2.64

Back To Path Index

(01B=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.11	0.149	0.225	0.521	0.963
0.18	0.115	0.153	0.228	0.522	0.962
0.42	0.126	0.169	0.245	0.532	0.966
0.6	0.131	0.178	0.259	0.546	0.975
1.2	0.13	0.187	0.286	0.601	1.02

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.138	0.127	0.123	0.118	0.116
0.18	0.115	0.0973	0.0858	0.0605	0.0523
0.42	0.944	0.881	0.803	0.682	0.625

0.6	1.63	1.54	1.42	1.21	1.1
1.2	4.06	3.92	3.69	3.21	2.9

Back To Path Index

(10B=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.126	0.166	0.248	0.568	1.05
0.18	0.139	0.181	0.26	0.578	1.06
0.42	0.175	0.22	0.301	0.61	1.08
0.6	0.2	0.249	0.334	0.641	1.11
1.2	0.271	0.331	0.433	0.762	1.21

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	2.26	2.26	2.27	2.24	2.24
0.18	2.51	2.5	2.49	2.48	2.47
0.42	3.37	3.31	3.23	3.1	3.04
0.6	4.07	3.98	3.87	3.66	3.54
1.2	6.54	6.42	6.22	5.75	5.43

Back To Path Index

(10B=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.177	0.215	0.289	0.584	1.02
0.18	0.2	0.239	0.317	0.611	1.05
0.42	0.242	0.278	0.352	0.649	1.09
0.6	0.266	0.303	0.377	0.67	1.11
1.2	0.332	0.369	0.442	0.733	1.17

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	1.89	1.89	1.9	1.9	1.91
0.18	2.09	2.09	2.12	2.13	2.13
0.42	2.61	2.59	2.6	2.6	2.6

0.6	3.01	3	3	2.99	2.98
1.2	4.42	4.39	4.36	4.32	4.31

Back To Path Index

(01A=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.157	0.195	0.273	0.588	1.07
0.18	0.169	0.209	0.285	0.604	1.09
0.42	0.198	0.237	0.312	0.629	1.11
0.6	0.211	0.251	0.328	0.641	1.12
1.2	0.233	0.275	0.358	0.675	1.15

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.447	0.419	0.402	0.351	0.34
0.18	0.588	0.59	0.576	0.545	0.531
0.42	1.08	1.07	1.05	1.02	1
0.6	1.47	1.46	1.44	1.41	1.39
1.2	2.86	2.82	2.79	2.74	2.71

Back To Path Index

(01A=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.0712	0.105	0.181	0.479	0.922
0.18	0.0918	0.128	0.202	0.497	0.939
0.42	0.103	0.15	0.244	0.543	0.98
0.6	0.106	0.16	0.266	0.583	1.01
1.2	0.106	0.176	0.31	0.696	1.14

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.512	0.487	0.457	0.435	0.43
0.18	0.22	0.228	0.237	0.228	0.226
0.42	0.559	0.505	0.446	0.366	0.326

0.6	1.19	1.11	1.02	0.872	0.793
1.2	3.38	3.25	3.07	2.72	2.49

Back To Path Index

(10A=>01Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.0792	0.118	0.202	0.525	1.01
0.18	0.107	0.153	0.232	0.552	1.03
0.42	0.15	0.206	0.301	0.617	1.09
0.6	0.178	0.241	0.345	0.67	1.14
1.2	0.254	0.339	0.474	0.85	1.32

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	1.45	1.46	1.48	1.51	1.52
0.18	1.8	1.76	1.75	1.75	1.75
0.42	2.61	2.55	2.49	2.39	2.35
0.6	3.26	3.19	3.09	2.92	2.84
1.2	5.47	5.36	5.21	4.85	4.61

Back To Path Index

(10A=>10Y)

DELAY [ns]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	0.152	0.19	0.259	0.549	0.987
0.18	0.181	0.217	0.287	0.576	1.01
0.42	0.235	0.27	0.336	0.624	1.06
0.6	0.264	0.302	0.374	0.656	1.09
1.2	0.339	0.379	0.457	0.747	1.18

POWER [pJ]

cl[pF] / ts[ns]	0.025	0.05	0.1	0.3	0.6
0.06	1.57	1.54	1.52	1.49	1.47
0.18	1.78	1.76	1.74	1.7	1.67
0.42	2.29	2.28	2.25	2.21	2.17

0.6	2.69	2.69	2.66	2.61	2.57
1.2	4.09	4.06	4.03	3.97	3.92