

G21（公制）
G90（绝对运动）
G54（选择坐标偏移 1）
S0（PWM 能量或角度）
F8000（进给速度）
G0Z0（快速定位到 Z0 位置）
M01（等待外部输入 IN1 触发）
M5（关闭 OUT1）
M9（关闭 OUT2）
G0 X-14Y51.5（快速定位到 X-14Y51.5 位置）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
M3S0（OUT1 输出）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
M7（OUT2 输出）
M5（关闭 OUT1）
G0 X-41.5Y51.5（快速定位到 X-41.5Y51.5）
M3S0（OUT1 输出）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
M5（关闭 OUT1）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
G0 X-14Y75.25（快速定位到 X-14Y75.25）
M3S0（OUT1 输出）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
M5（关闭 OUT1）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
G0 X-41.5Y75.25（快速定位到 X-41.5Y75.25）
M3S0（OUT1 输出）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
M5（关闭 OUT1）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
G0 X-14Y99（快速定位到 X-14Y99）
M3S0（OUT1 输出）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
M5（关闭 OUT1）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
G0 X-41.5Y99（快速定位到 X-41.5Y99）
M3S0（OUT1 输出）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
M5（关闭 OUT1）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
G0 X-14Y122.75（快速定位到 X-14Y122.75）
M3S0（OUT1 输出）
G04P1000（暂停 1000 毫秒）
M5（关闭 OUT1）

G04P1000（暂停 1000 毫秒）

G0 X-41.5Y122.75（快速定位到 X-41.5Y122.75）

M3S0（OUT1 输出）

G04P1000（暂停 1000 毫秒）

M9（关闭 OUT2）

M5（关闭 OUT1）

G04P1000（暂停 1000 毫秒）

G0 X-27.5Y148.5（快速定位到 X-27.5Y148.5）

M3S0（OUT1 输出）

G04P1000（暂停 1000 毫秒）

M5（关闭 OUT1）

G04P1000（暂停 1000 毫秒）

G0 X0Y0（快速定位到坐标原点）

M47（从头再开始执行,没这个代码就跑一次，否则循环执行）

M30（结束）