k	u_0	u_x	u_y	u_z	v_0	L
v_0	v_x	v_y	v_z	w_0	w_x	w_y
rho_0	rho_x	rho_y	rho_z	p_0	p_y	p_z
a_px	a_py	a_pz	a_rhox	a_rhoy	a_rhoz	a_ux
a_uy	a_uz	a_vx	a_vy	a_vz	a_wx	a_wy
a_wz	mu	Gamma				

Table 3.6: Parameters used by the 3D Steady Euler

- masa_eval_2d_exact_u()

- masa_eval_2d_exact_v()

- masa_eval_2d_exact_p()

- masa_eval_2d_exact_rho()

- masa_eval_2d_grad_u()

- masa_eval_2d_grad_v()

- masa_eval_2d_grad_p()

- masa_eval_2d_grad_rho()

3.2.3.3 3D Steady Euler

Initialization:

- euler_3d

Functions:

- masa_init()

- masa_eval_3d_source_rho_u()

- masa_eval_3d_source_rho_v()

- masa_eval_3d_source_rho_w()

- masa_eval_3d_source_rho_e()

- masa_eval_3d_source_rho()

- masa_eval_3d_exact_u()

- masa_eval_3d_exact_v()

- masa_eval_3d_exact_w()

- masa_eval_3d_exact_p()