

\mathcal{B} ratio	Model I	Model II	Model III	Fit bias	Fixed params	L0 TOS	L0 TIS	Tracking	Kinematics	MVA	Veto	Binning	MC stats	PID
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ K^+ K^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ K^+ K^-)}$	0.04	0.55	0.50	0.01	0.11	0.20	0.12	0.01	0.01	0.03	0.05	0.05	0.03	0.08
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ \pi^+ \pi^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ K^+ K^-)}$	0.1	1.0	1.2	0.0	0.7	0.8	0.4	0.2	0.2	0.6	0.5	0.1	0.3	0.4
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ \pi^+ \pi^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ K^+ K^-)}$	0.05	0.02	0.72	0.02	0.24	0.23	0.19	0.13	0.10	0.16	0.12	0.36	0.11	0.16
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ K^+ K^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ K^+ K^-)}$	2	24	19	1	5	9	5	0	0	1	2	2	1	4
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ \pi^+ \pi^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ K^+ K^-)}$	2	32	40	1	10	9	9	1	1	2	3	3	2	6
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ \pi^+ \pi^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ K^+ K^-)}$	1	12	14	0	3	3	3	1	0	0	1	1	1	2
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ K^+ K^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ \pi^+ \pi^-)}$	0.0	0.4	0.4	0.0	0.2	0.3	0.1	0.1	0.1	0.2	0.2	0.0	0.1	0.1
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ K^+ K^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ \pi^+ \pi^-)}$	0.04	0.23	0.23	0.01	0.17	0.07	0.07	0.01	0.01	0.01	0.03	0.02	0.02	0.05
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ \pi^+ \pi^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ \pi^+ \pi^-)}$	0.04	0.23	0.23	0.01	0.17	0.01	0.10	0.04	0.02	0.01	0.06	0.20	0.06	0.04
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ K^+ K^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ \pi^+ \pi^-)}$	0.2	0.1	3.1	0.1	0.9	1.0	0.8	0.5	0.4	0.7	0.5	1.5	0.5	0.6
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ K^+ K^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ \pi^+ \pi^-)}$	0.1	1.1	1.5	0.0	0.3	0.3	0.3	0.1	0.0	0.0	0.1	0.1	0.1	0.2
$\frac{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow K^+ \pi^+ \pi^-)}{\mathcal{B}(B^+ \rightarrow \pi^+ \pi^+ \pi^-)}$	0.5	2.7	2.8	0.1	2.0	0.1	1.2	0.5	0.2	0.1	0.8	2.4	0.7	0.5