void **detectMultiScale**( InputArray image,

CV\_OUT std::vector<Rect>& objects,

double scaleFactor = 1.1,

int minNeighbors = 3, int flags = 0,

Size minSize = Size(),

Size maxSize = Size() );

参数1：image--待检测图片，一般为灰度图像加快检测速度；

参数2：objects--被检测物体的矩形框向量组；

参数3：scaleFactor--表示在前后两次相继的扫描中，搜索窗口的比例系数。默认为1.1即每次搜索窗口依次扩大10%;

参数4：minNeighbors--表示构成检测目标的相邻矩形的最小个数(默认为3个)。

如果组成检测目标的小矩形的个数和小于 min\_neighbors - 1 都会被排除。

如果min\_neighbors 为 0, 则函数不做任何操作就返回所有的被检候选矩形框，

这种设定值一般用在用户自定义对检测结果的组合程序上；

参数5：flags--要么使用默认值，要么使用CV\_HAAR\_DO\_CANNY\_PRUNING，如果设置为

CV\_HAAR\_DO\_CANNY\_PRUNING，那么函数将会使用Canny边缘检测来排除边缘过多或过少的区域，因此这些区域通常不会是人脸所在区域；

参数6、7：minSize和maxSize用来限制得到的目标区域的范围。