

林越



香港中文大学 (深圳)
数据科学学院博士生

yuelin301.github.io
linyue3h1@gmail.com
+86-187-5817-2219

教育与经历

- 香港中文大学 (深圳)** 中国深圳
博士生 - 数据科学学院 2024.8 - 至今
研究方向: 多智能体强化学习, 信息设计
- 腾讯** 中国深圳
研究实习生 - *Lightspeed Studios* 2025.12 - 至今
- 香港中文大学 (深圳)** 中国深圳
研究助理 - 数据科学学院 2022.2 - 2024.8
- 天津工业大学** 中国天津
工学学士 - 计算机科学与技术专业 2018.9 - 2022.6
 - 计算机科学与技术学院** 2019.9 - 2022.6
绩点: 3.89/4 (92.2/100) 排名: 1/127
 - 机械工程学院** 2018.9 - 2019.6
绩点: 3.90/4 (92.0/100) 排名: 1/60

论文与预印本

- Information Design in Multi-Agent Reinforcement Learning.
林越, 李文浩, 查宏远, 王昀翔
Neural Information Processing Systems (NeurIPS) 2023.
 - Poster. 目前这是我的代表作。
 - 资源: [论文], [代码], [博客], [演讲].
 - 领域: 数据科学 × 博弈论
- Verbalized Bayesian Persuasion.
李文浩, **林越**, 王祥丰, 金波, 查宏远, 王昀翔
International Conference on Machine Learning (ICML) 2026.
 - 资源: [论文].
 - 领域: 数据科学 × 博弈论
- Policy-Conditioned Policies for Multi-Agent Task Solving.
林越, 朱姝慧, 李文浩, Dan Qiao, Ang Li, Pascal Poupart, 查宏远, 王昀翔
arXiv 预印本.
 - 资源: [手稿].
 - 领域: 数据科学 × 博弈论
- The Reciprocity Gradient.
林越, Pascal Poupart, 朱姝慧, Dan Qiao, 李文浩, Yuan Liu, 查宏远, 王昀翔
arXiv 预印本.
 - 资源: [手稿].
 - 领域: 数据科学 × 社会科学 × 博弈论
- Talk, Judge, Cooperate: Gossip-Driven Indirect Reciprocity in Self-Interested LLM Agents.
朱姝慧, **林越**, Shriya Kaistha, 李文浩, 王昀翔, 查宏远, Gillian K Hadfield, Pascal Poupart
International Conference on Machine Learning (ICML) 2026.
 - 资源: [论文], [代码].
 - 领域: 数据科学 × 社会科学 × 博弈论
- Information Bargaining: Bilateral Commitment in Bayesian Persuasion.
林越, 朱姝慧, William A Cunningham, 李文浩, Pascal Poupart, 查宏远, 王昀翔
EC 2025 Workshop: Information Economics and Large Language Models.
 - 资源: [论文], [代码].
 - 领域: 博弈论 × 数据科学

- Innovative Design and Simulation of a Transformable Robot with Flexibility and Versatility, RHex-T3.

林越, 田雨佳, 薛勇江, 韩书隽, 张怀玉, 赖雯馨, 肖轩

International Conference on Robotics and Automation (ICRA) 2021.

- Oral。在西安会场进行了演讲。
- 资源: [论文], [博客].
- 领域: 机器人学

- A snake-inspired path planning algorithm based on reinforcement learning and self-motion for hyper-redundant manipulators.

林越, 汪剑鸣, 肖轩, 屈济, 秦发涛

International Journal of Advanced Robotic Systems (IJARS) 2022.

- 资源: [论文], [代码], [博客].
- 领域: 机器人学

专利

- 多智能体强化学习通信方法、终端设备及存储介质

发明人: **林越**、李文浩、查宏远、王昀翔

中国发明专利 (申请人: 香港中文大学 (深圳))。

专利号 ZL 2023 1 0397744.0 (授权公告号 CN 116455754 B), 2025 年 9 月授权。

学术服务

- NeurIPS 2025 杰出审稿人 (Top Reviewer)

- ICML 2026 银牌审稿人 (Silver Reviewer)

- 顶级会议/期刊独立审稿人:

- NeurIPS 2024 [6; 45615]; 2025 [5; 32912]; 2026 [0]
- ICLR 2025 [3; 21831]; 2026 [1; 5994]
- ICML 2025 [6; 32893]; 2026 [6; 43185]
- TMLR 2025 [2; 38363]; 2026 [2; 10331]

- 志愿者:

- AAMAS 2024 [3, 9876], 2025 [2, 4792], 2026 [2, 2303]
- ICML (Position) 2025 [2, 5016]

- 方括号中的数字分别表示审阅的论文数量和所有审稿意见的字符数。审稿总数: 40。

- 担任人工智能 (研究生课程) 的助教。