

自进化智能体综述

A SURVEY OF SELF-EVOLVING AGENTS: ON PATH TO ARTIFICIAL SUPER INTELLIGENCE

Huan-ang Gao^{γ†}, Jiayi Geng^{α†}, Wenyue Hua^{ε†}, Mengkang Hu^{ω†}, Xinzhe Juan^{σμ†}, Hongzhang Liu^{ξ†},
Shilong Liu^{α†}, Jiahao Qiu^{αδ†}, Xuan Qi^{γ†}, Yiran Wu^{ρ†}, Hongru Wang^{τα†}, Han Xiao^{τ†},
Yuhang Zhou^{λ†}, Shaokun Zhang^{ρ†}, Jiayi Zhang^π, Jinyu Xiang, Yixiong Fang^θ, Qiwen Zhao^ζ,
Dongrui Liu^σ, Qihan Ren^σ, Cheng Oian^β, Zhenhailong Wang^β, Minda Hu^τ,
Huazheng Wang^η, Qingyun Wu^ρ, Heng Ji^ξ, Mengdi Wang^{αξ}

^αPrinceton University, ^δPrinceton AI Lab, ^γTsinghua University, ^ξCarnegie Mellon University,

^ξUniversity of Sydney, ^σShanghai Jiao Tong University, ^ρPennsylvania State University, ^μUniversity of Michigan,

^ηOregon State University, ^τThe Chinese University of Hong Kong, ^λFudan University,

^πThe Hong Kong University of Science and Technology (Guangzhou), ^ωThe University of Hong Kong,

^εUniversity of California, Santa Barbara, ^ζUniversity of California San Diego,

^βUniversity of Illinois Urbana-Champaign,

Github Repo: <https://github.com/CharlesQ9/Self-Evolving-Agents>

[†]Equal contribution and the order is determined alphabetically, ^ξCorresponding Author

Mengdi Wang (Princeton): 强化学习领域,
DeepMind 兼职研究员。

Heng Ji (UIUC): 信息抽取与知识图谱专家。

Qingyun Wu (Penn State): 自动机器学习 (AutoML)
与多智能体系统专家 (AutoGen 作者)。

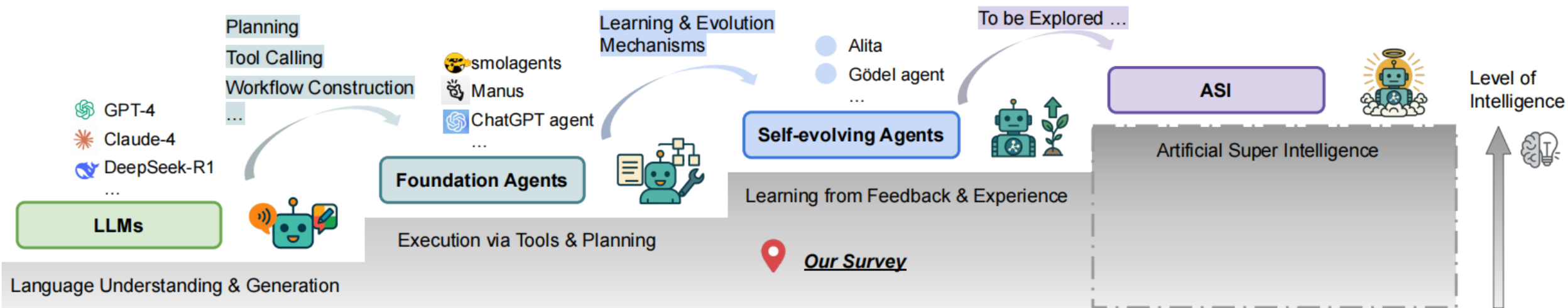
刘宇阳

2025.12.10

持续学习 vs Self-Evolving Agents

□ 静态 LLM vs. 动态环境：

- ✓ 参数冻结的 LLM 无法适应**新任务、新领域知识或动态环境 (Open-ended Environments)**。
- ✓ 传统 CL 主要关注参数更新中的“灾难性遗忘”与“可塑性”的平衡 (Stability-Plasticity Dilemma) 。
- ✓ 现在的 进化 不再局限于 **Gradient-based 的参数更新**，扩展到了**非参数化的组件更新 (Memory, Tools, Context)** 。



"It is not the most intellectual of the species that survives; it is not the strongest that survives; but the species that survives is the one that is able best to adapt and adjust to the changing environment in which it finds itself."
— Charles Darwin¹

“能够生存下来的物种，并非智力最高的，也并非力量最强的，而是最能适应和调整自身所处环境的物种。”
——查尔斯·达尔文¹

自进化代理 (Self-Evolving Agents):指能够通过与环境的持续交互，自主地改进其内部组件（包括模型参数、记忆、提示策略、工具库及自身架构）的智能系统。核心在于打破静态限制，实现开放域中的持续适应。

Self-Evolving Agents 定义：

- ✓ 智能体在开放世界中，通过与环境交互（**Trajectory τ** ）和接收反馈（**Feedback r** ），自主更新其组件（ $\Pi \rightarrow \Pi'$ ）以最大化（**Utility U** ）。

 - 环境 (Environment) POMDP: $E = (\mathcal{G}, \mathcal{S}, \mathcal{A}, T, R, \Omega, O, \gamma)$ 。
 - 智能体系统 (Agent System): $\Pi = (\Gamma, \{\psi_i\}, \{C_i\}, \{\mathcal{W}_i\})$ 。
 - Γ : 架构拓扑 (Architecture/Topology)。
 - ψ_i : 模型参数 (Model Weights)。
 - C_i : 上下文 (Context: Prompt & Memory)。
 - $\mathcal{W}_i$: 工具集 (Tools)。
- 自进化策略 (Strategy):** $f(\Pi, \tau, r) = \Pi'$ 。基于轨迹 τ 和反馈 r 将当前系统 Π 映射为新系统 Π' 。

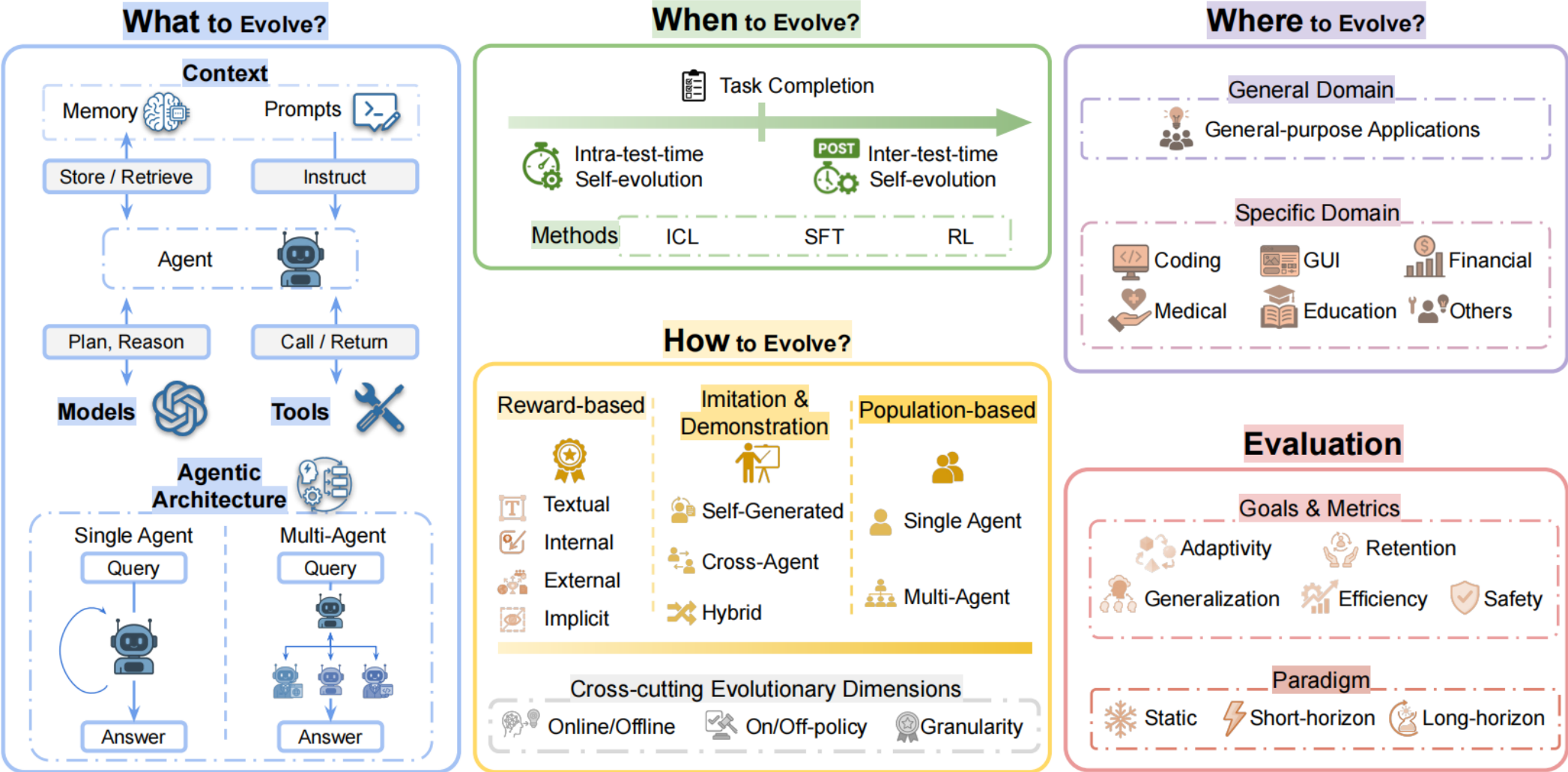
$$\max_f \sum_{j=0}^n U(\Pi_j, \mathcal{T}_j)$$

可以源自任务特定的反馈 r ，如奖励信号或文本评估，也可能与其他绩效指标（如完成时间、准确性或鲁棒性）结合使用。

与传统范式的区别：

- ✓ vs. Curriculum Learning: CL 侧重数据排序，Agent 侧重**自主探索**和**非参数更新**。
- ✓ vs. Lifelong Learning: 传统 LL 侧重被动任务流，Agent 强调**Structural Change (拓扑/工具结构变化)**和 **自我反思 (Self-Reflection)**。

Paradigm	Evolving Context	Evolving Toolset	Dynamic Tasks	Test-time Adaptation	Active Exploration	Structural Change	Self-reflect & Eval
Curriculum Learning	✗	✗	✗	✗	✗	✗	✗
Lifelong Learning	✗	✗	✓	✗	✗	✗	✗
Model Editing	✗	✗	✓	✓	✗	✗	✗
Self-evolving Agents	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓



$$\Pi = (\Gamma, \{\psi_i\}, \{C_i\}, \{\mathcal{W}_i\})$$

□ What to Evolve (进化什么):

- ✓ **Model:** Policy, Experience (Self-Generated Data).
- ✓ **Context:** Memory (Storage/Retrieval), Prompt Optimization.
- ✓ **Tool:** Creation, Mastery, Selection.
- ✓ **Architecture:** Single-Agent Optimization, Multi-Agent Collaboration.

□ When to Evolve (何时进化):

- ✓ **Intra-test-time:** 任务执行中的实时调整 (Task Completion).
- ✓ **Inter-test-time:** 任务间隙的复盘与升级 (Post-hoc Learning).

□ How to Evolve (如何进化):

- ✓ **Reward-based** (RL/Feedback),
- ✓ **Imitation** (Demonstration),
- ✓ **Population-based** (Evolutionary Algo).

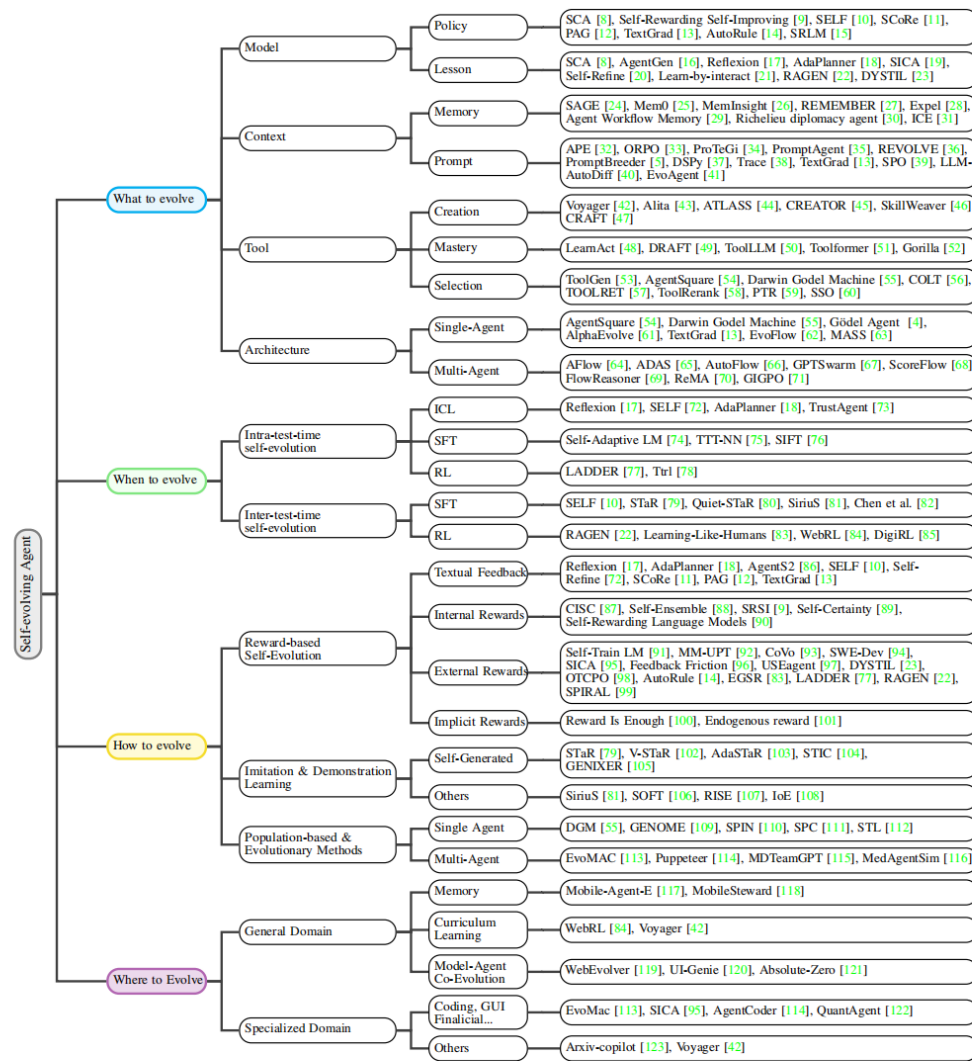


Figure 2: Taxonomy of self-evolving agents, in which agents are analyzed along the *what*, *when*, *how*, and *where* dimensions, with selected representative methods and systems annotated at each leaf node.

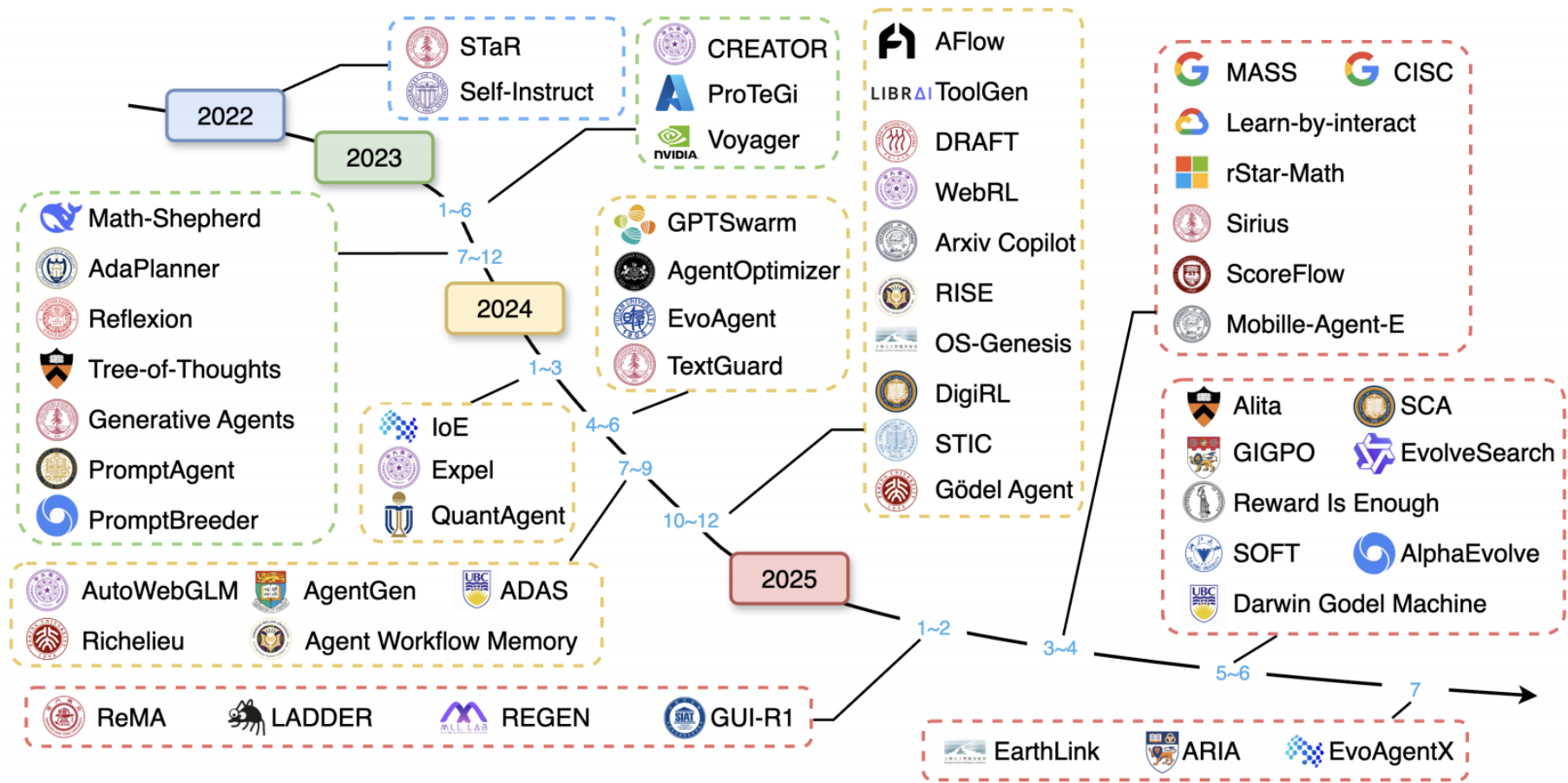


Figure 4: An evolutionary landscape of several representative self-evolving agent frameworks from 2022 to 2025. The figure chronologically organizes major research milestones in the development of self-evolving agents with capabilities such as autonomous planning, tool use, and continual self-improvement.

01. 模型 (Models)

核心认知载体的参数更新。

- 自生成数据微调 (SFT)
- 强化学习 (RL) 策略优化
- 在线/离线经验吸收

03. 工具 (Tools)

行动能力的边界扩展。

- 自主发现与创造 (Voyager, Alita)
- 技能掌握与参数精炼
- 工具编码与检索 (ToolGen)

02. 上下文 (Context)

动态知识的存取与指令优化。

- 记忆演化:
ADD/MERGE/DELETE
- Prompt 优化: 离散搜索 vs 可微梯度
- workflow 记忆归纳

04. 架构 (Architecture)

系统拓扑与协作模式的重构。

- 单代理: 异构模型选择与节点优化
- 多代理: 角色/通信拓扑搜索
- 自我重编程与元学习

Table 2: Representative self-evolving agent methods positioned along four evolutionary pillars; a filled bullet (●) marks dimensions where the approach actively evolves.

Method	Model		Context		Tool			Architecture	
	Policy	Experience	Prompt	Memory	Creation	Mastery	Selection	Single	Multi
SCA [8]	●	●	○	○	●	○	○	○	○
RAGEN [22]	●	●	●	○	○	○	○	●	○
AgentGen [16]	○	●	●	●	●	○	○	●	○
Promptbreeder [5]	○	○	●	○	○	○	○	●	○
Expel [28]	○	●	○	●	○	○	○	○	○
Agent Workflow Memory [29]	○	○	○	●	○	○	●	○	○
Mem0 [25]	○	○	○	●	○	○	○	○	○
MAS-Zero [159]	○	○	●	○	○	○	○	○	●
Multi-Agent Design [63]	○	○	●	○	○	○	●	○	●
SPO [39]	○	○	●	○	○	○	○	○	○
Alita [43]	○	○	○	○	●	○	●	○	○
TextGrad [13]	○	○	●	○	○	●	●	●	○
DGM [55]	○	○	●	○	○	○	○	●	○
AlphaEvolve [61]	○	○	●	○	●	●	○	●	○
ADAS [65]	○	○	●	○	●	○	○	●	●
AFlow [64]	○	○	●	○	●	○	●	●	●
ReMA [70]	○	○	○	○	○	○	○	○	●
SkillWeaver [46]	○	○	○	●	●	●	●	○	○
LearnAct [48]	○	○	○	●	●	○	●	○	○
DRAFT [49]	○	○	●	○	●	●	○	○	○
ToolGen [53]	○	○	○	●	●	●	○	○	○
CRAFT [47]	○	○	○	○	●	●	●	○	○
CREATOR [45]	○	○	○	○	●	●	○	○	○
Voyager [42]	○	○	●	●	●	●	●	○	●

□ Model Evolution: 参数与经验的内化:

- ✓ **Policy (策略更新):** 智能体自主生成数据微调自身。
- ✓ SCA (Self-Challenging Agent): 角色扮演 提出Code-as-Task的问题者, 并解决问题。
- ✓ TextGrad: 将文本反馈视为“梯度”, 反向传播优化参数或 Prompt。
- ✓ AutoRule: 将 Reasoning Trace 转化为显式基于规则的训练奖励。
- ✓ **Experience (经验累积):** 从交互中学习, 不一定改参数, 但改行为分布:
(捕捉经验并将其转化为推动迭代改进的学习信号)
- ✓ Reflexion: 语言形式的强化学习 (Verbal RL), 记录 critique 到短期记忆, 指导未来的行为以避免重复错误。
- ✓ RAGEN: 在多轮工具使用中进行在线 RL 训练。

□ Context Evolution: 上下文与记忆的动态管理:

- ✓ **Memory Evolution (CL 关键):** 解决“学什么”和“忘什么”:
 - ✓ Mem0: 两阶段pipeline, 支持 ADD/MERGE/DELETE 操作, 维护一致性。
 - ✓ MemInsight: 从轨迹中提取 Insight/Rules, 而非存储原始 Raw Data (Experience Distillation)。。
- ✓ **Prompt Optimization (PO):** 优化指令:
 - ✓ OPRO/DSPy: 将 Prompt 视为可优化参数, 通过搜索或编译优化。
 - ✓ PromptBreeder: 维持一个群体, 以发现越来越有效的指令。

□ Tool Evolution: 从使用者到创造者:

- ✓ **Creation (自主创造): 应对未知任务。**
- ✓ Voyager: 在 Minecraft 中利用 LLM 写代码生成新 Skill 并存入库。
- ✓ CREATOR: 解耦抽象工具创建与具体工具使用。
- ✓ **Mastery (熟练度): 解决新工具不可靠问题:**
- ✓ LearnAct: 通过试错 (Trial-and-error) 修正工具代码或文档。
- ✓ **Selection & Management (管理): 应对工具爆炸。**
- ✓ ToolGen: 将工具检索建模为 Token 生成 (Virtual Token)。

□ Architecture Evolution: 系统拓扑的自适应:

- ✓ **Single-Agent Optimization:**
- ✓ AgentSquare: 模块化搜索空间 (Planner/Memory/Tool 模块组合搜索)。
- ✓ Darwin Gödel Machine: 允许 Agent 修改自身的 Python 代码, 实现开放式进化。
- ✓ **Multi-Agent Optimization:**
- ✓ AFlow / ADAS: 将 workflow 构建定义为搜索问题 (MCTS), 自动发现最优 Agent 协作图。
- ✓ EvoAgent: 进化智能体角色与 Prompt 组合。

Intra-test-time (任务内)

“在做题时学习”：即时自适应。

Agent在执行当前任务的过程中，通过反思、尝试、错误修正来动态调整策略。这种演化通常是短时的、上下文相关的，旨在解决眼前的具体困难。

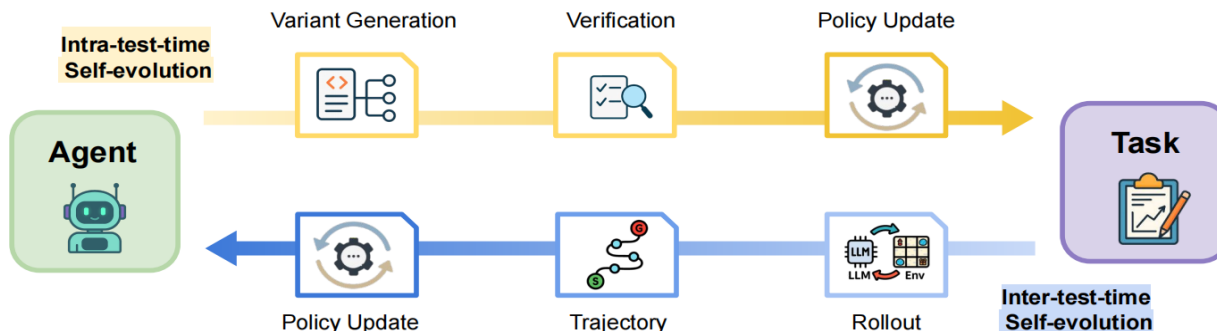
► 典型机制: 反思 (Reflexion), 动态规划修正 (AdaPlanner)

Inter-test-time (任务间)

“做完题后总结”：回顾性进化。

Agent在完成一系列任务后，利用积累的轨迹数据进行离线或在线更新。这种演化旨在提炼通用能力，更新模型参数或长期记忆，服务于未来的任务。

► 典型机制: 离线 SFT, 在线 RL (WebRL), 记忆归纳



□ Intra-test-time Self-Evolution (测试时内): 目标是解决当前Specific Task

- ✓ **ICL-based:** 通过维护短期反思记忆缓冲, 实现自我纠错。例如 AdaPlanner 根据环境反馈动态重写计划, 而非死板执行; Self-Refine 通过多轮自我对话优化输出质量。
- ✓ **即刻参数更新 (Instant SFT):** 利用元学习生成的"自编辑指令", 在推理阶段触发临时的权重更新, 使模型快速适应当前上下文风格或约束。
- ✓ **Test-time RL:** 遇到难题, 生成该问题的多个变体进行集中训练 (LADDER), 在部署态临时提升特定领域的解题能力。

□ Inter-test-time Self-Evolution (测试时外): 目标是提升泛化能力, 服务于未来任务

- ✓ **跨任务 ICL:** 将过往成功的轨迹、工具使用模式归纳为Prompt上下文。每一次成功的执行都为未来任务的少样本示例。
- ✓ **自监督微调 (SFT):** SELF与STaR范式: 对未标注数据生成推理链, 通过结果过滤或自我评价筛选高质量数据进行微调。Quiet-STaR将这种推理内化为隐式思考。
- ✓ **持续强化学习 (RL):** 在开放环境 (如 WebRL、DigiRL) 中, 通过课程学习逐步提升任务难度, 利用在线交互数据不断优化策略网络, 实现"越用越强"。

How to Evolve (I) - 奖励驱动机制 (Reward-based)



核心逻辑：优化目标 $\max \sum U(\Pi, \tau)$ 。关键在于 Feedback r 的设计。

□ Textual Feedback (文本反馈):

- ✓ 利用 LLM 理解自然语言 Critic。
- ✓ Reflexion (Verbal RL), TextGrad (文本梯度)。
- ✓ 信息丰富，可解释性强；但难以数值化，不稳定。

□ Internal Rewards (内在奖励):

- ✓ 利用模型自身的 Logits 或 Consistency。
- ✓ Self-Consistency / CISC , Self-Rewarding LM.
- ✓ 减少对人工标注的依赖，实现 Self-Supervised。

□ External & Implicit Rewards (显式与隐式):

- ✓ **External:** 编译器报错、游戏得分、Rule-based check (AutoRule)。
- ✓ **Implicit:** 即使在未明确标记为奖励的反馈信号下也能学习。Reward Is Enough (In-context scalar signals)。

□ Reward Granularity (奖励粒度):

- ✓ **结果导向** (DPO, Rejection Sampling) 。
- ✓ **过程导向** (Step-level, e.g., Math-Shepherd , AlphaMath), 解决稀疏奖励问题。

❑ Imitation & Demonstration Learning:

- ✓ **Self-Generated Demos:** STaR (Bootstrap Reasoning). 自举式生成推理链，过滤正确样本微调。
- ✓ **Cross-Agent:** SiriuS (Multi-Agent Bootstrapping). 建立 Experience Library，新手 Agent 模仿专家 Agent。

❑ Population-based & Evolutionary Methods:

- ✓ **借鉴生物进化，维护 Agent 种群，进行 Selection, Mutation, Crossover.**
- ✓ **Single Agent Evolution:** Darwin Gödel Machine (DGM): 开放式进化，修改自身代码。GENOME: 模型权重的遗传算法优化。
- ✓ **Multi-Agent Evolution:** EvoMAC: 类似神经网络训练，将 Error 作为 Loss，反向传播修改 Agent 角色和 Prompt。Puppeteer: 进化“指挥官”策略，动态调度 Agent。

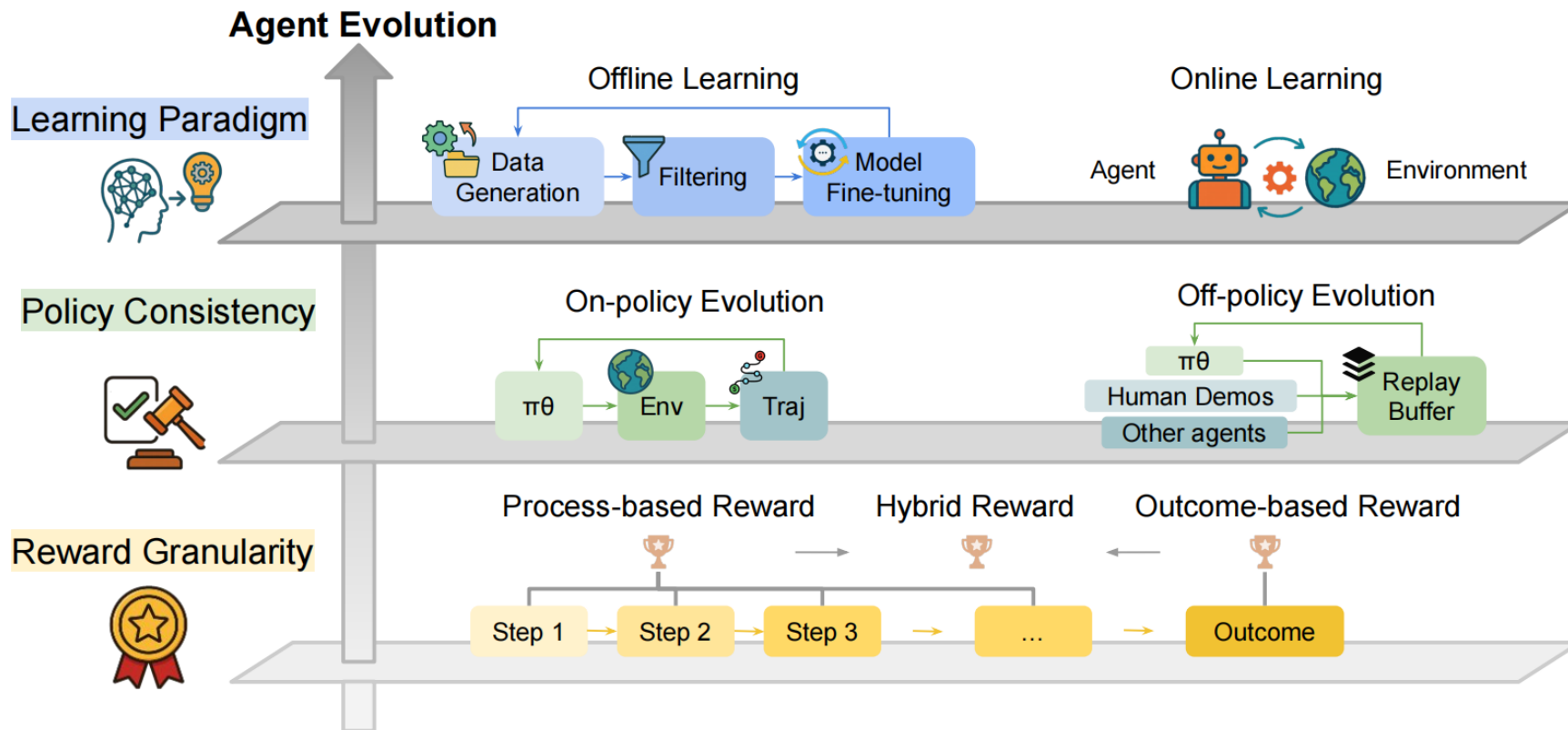
Table 4: Comparison of self-evolution method families along key dimensions.

Dimension	Reward-based	Imitation/Demonstration	Population-based
Feedback Type	Scalar reward, natural language, confidence, external signals	Demonstration trajectories, exemplars, rationales	Fitness scores, task success, competitive signals
Data Source	Self-generated, environment, external rules	Self-generated or other agents, humans	Population generations, multi-agent systems
Reward Granularity	Outcome/process/hybrid (flexible)	Usually outcome/process (via demo steps)	Often outcome-level, sometimes process via competition
Online/Offline	Both (reward learning, RL, DPO, SFT)	Typically offline, sometimes online demo mining	Online evolution or batch population updates
On/Off-policy	Both (DPO, Reflexion, GRPO)	Primarily off-policy, but on-line variants can be on-policy	Off-policy (population); self-play is on-policy
Sample Efficiency	Moderate (depends on reward sparsity)	High (if demo quality is high)	Usually low (needs many trials)
Stability	Sensitive to reward design	Sensitive to demo quality/diversity	Sensitive to population size/diversity
Scalability	Good with automation	Limited by demo collection	High but resource-intensive

How to Evolve (III) - 跨领域的演化维度

□ 进化的交叉维度：

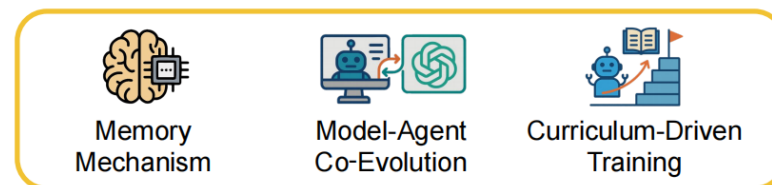
- ✓ **Online vs. Offline:** 实时交互学习 vs. 离线数据集学习。
- ✓ **On-policy vs. Off-policy:** Reflexion (On-policy, 学自己) vs. DPO (Off-policy, 学历史/专家)。



□ General Domain (通用领域):

- ✓ **Memory Mechanism:** Mobile-Agent-E (Tips & Shortcuts).
- ✓ **Curriculum-Driven:** WebRL (自动生成由易到难的任务).
- ✓ **Model-Agent Co-Evolution:** UI-Genie (同时进化 Agent 和 Reward Model).

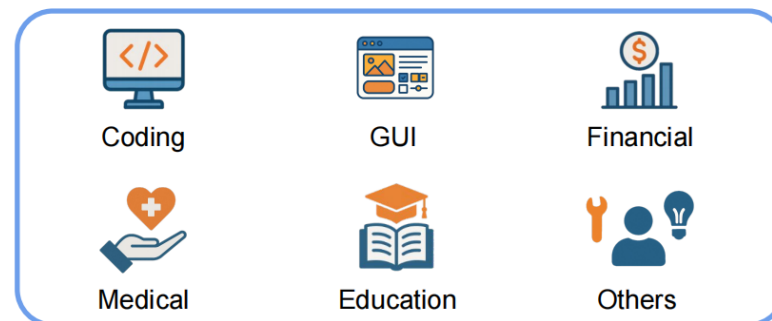
General Domain



□ Specialized Domain (垂直领域):

- ✓ **Coding:** SICA (自修补代码), EvoMAC .
- ✓ **GUI/Web:** Voyager , WindowsAgentArena .
- ✓ **Science (AI4S):** Arxiv Copilot , OriGene (Virtual Biologist), STELLA .
- ✓ **Medical:** Agent Hospital (进化医生 Agent).

Specific Domain



评测与基准：动态框架

目标与指标

- 适应性 (Adaptability): 面对新规则的调整速度。
- 鲁棒性 (Robustness): 面对干扰或对抗攻击的稳定性。
- 长时学习: 终身学习过程中的知识累积与抗遗忘。

评测范式

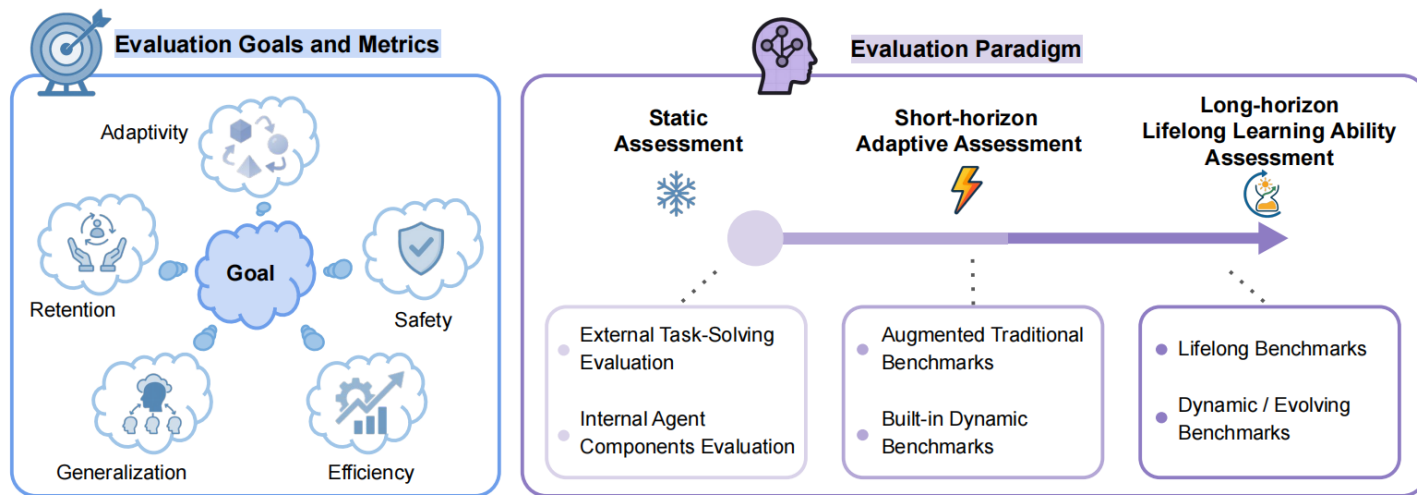
- 静态评估: 传统的固定数据集 (Benchmark)。
- 短期自适应: 任务内多轮交互的性能提升曲线。
- 长期终身: 跨越数周/数月的持续学习能力跟踪。

动态基准 (Self-Evolving)

为避免数据泄露与过拟合。

- 利用多代理系统重构现有样例，生成具有高置信度的新实例。
- 细粒度探测模型的子能力（如快捷方式偏见、查询多样性）。

“动态评测强调 ‘任务分布随时间演化’，避免系统过拟合静态基准，真实反映自进化与持续学习的长期能力。”



1. 核心指标 (Goals & Metrics)

- ❑ **Adaptivity (适应性):** 随迭代次数的成功率提升 (Success Rate by Iteration Steps).
- ❑ **Retention (保留能力 - CL 核心):**
 - ✓ Forgetting (FGT): 新任务学习后, 旧任务性能下降幅度。 $FGT_t = \frac{1}{t-1} \sum_{i=1}^{t-1} [\max_{j \in \{1 \dots t\}} (J_{j,i}) - J_{t,i}]$
 - ✓ Backward Transfer (BWT): 新任务学习对旧任务的正向增益。
- ❑ **Generalization (泛化):** OOD (Out-of-Distribution) 性能。
- ❑ **Safety & Efficiency:** Safety Score, Token Consumption.

2. 评估范式 (Paradigms)

- ❑ **Static Assessment:** 传统 Benchmark (AgentBench, GAIA).
- ❑ **Short-Horizon Adaptive:** 短期适应性 (ADAS 迭代曲线).
- ❑ **Long-Horizon Lifelong Learning (推荐关注):**
 - ✓ LifelongAgentBench80: 跨 DB/OS/KG 领域的连续任务流。
 - ✓ LTMBenchmark: 专注评估 Long-term Memory 的健壮性。

非参数化记忆 (Non-parametric Memory) 取代 Replay Buffer

- **CL 痛点:** 传统 CL 依赖 Replay Buffer 存储原始样本, 受限于存储空间和隐私。
- **Agent 方案:** Memory Evolution (e.g., Expel, MemInsight) 实现了 **High-level Experience Replay**。Agent 存储的是规则 (Rules)、技能 (Skills) 和反思 (Reflections), 而非原始数据。这是一种更高级的 Knowledge Distillation, 能更高效地抗遗忘。

模块化进化 (Modular Evolution) 解决可塑性-稳定性困境

- **CL 痛点:** Stability-Plasticity Dilemma。
- **Agent 方案:** Tool Creation (Voyager) 和 Architecture Search (AgentSquare) 提供了一种 **Add-on** 式的进化。通过增加外部工具库或调整模块组合来适应新任务, 而冻结核心 LLM 参数, 这天然实现了 Parameter Isolation, 极大降低了灾难性遗忘风险。

主动课程学习 (Active Curriculum)

- **CL 痛点:** 传统 CL 无法控制任务到达顺序。
- **Agent 方案:** AgentGen 和 WebRL 展示了 Agent 可以主动生成适合当前能力的训练数据 (Curriculum Learning), 从而平滑学习曲线, 这是被动 CL 无法做到的。

实验室自动化 (Lab Automation) - Tool Evolution

- **痛点:** 实验设备接口繁杂, 新仪器不断引入。
- **Agent 方案:** 利用 Voyager 式的 Tool Creation 机制。Agent 阅读新仪器说明书 -> 编写控制代码 (Python API) -> 在仿真/沙箱中试错 (Mastery) -> 存入 Tool Library。实现实验室能力的自主扩张。

科学假设迭代 (Hypothesis Refinement) - Reward-based Evolution

- **痛点:** 科学探索空间巨大, 试错成本高。
- **方案:** 利用 Reflexion 式的 Verbal RL。Agent 提出假设 -> 设计实验 -> 获得湿实验/仿真反馈 (External Reward) -> 生成 Textual Critique -> 修正假设。
- **参考:** 类似 Coscientist, 加入 Explicit Self-Evolution 循环, 让 Agent 随着实验增多, 越来越擅长提假设。

复杂方程求解与材料发现 - Evolutionary Architecture

- **痛点:** 梯度优化易陷入局部最优。
- **方案:** 利用 Darwin Gödel Machine 或 AlphaEvolve。在材料结构搜索或符号回归任务中, 通过种群进化 (Population-based) 探索非梯度的算法空间, 让 Agent 进化出针对特定物理系统的专用求解器代码。