$$\begin{array}{ccc}
\mathbf{P}_1 & \xrightarrow{\;f_1\;} & \mathbf{S}_1 \\
& \mathbf{DP} & \\
f \downarrow \;\mathbf{Pos} & & \mathbf{Pos}\; \downarrow g \\
& \mathbf{DP} & \\
\mathbf{P}_2 & \xrightarrow[\;f_2\;]{} & \mathbf{S}_2
\end{array}$$