$$\mathrm{ro}_{f \,\mathring{,}\, g} : (\mathbf{X}_f \times \mathbf{X}_g), \quad \longrightarrow \quad \mathbf{Y}_g$$

$$\langle x_f, x_g \rangle \quad \longmapsto \quad \mathrm{ro}_g(x_g).$$