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