$$X \xrightarrow{v_X} V_X \xrightarrow{u_X} U_X \xrightarrow{\delta_X}$$

$$\downarrow^f \qquad \qquad \downarrow^{V_f} \qquad \qquad \downarrow^{U_f}$$

$$Y \xrightarrow{v_Y} V_Y \xrightarrow{u_Y} U_Y \xrightarrow{\delta_Y}$$